



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 102020020 A

(43) 申请公布日 2011. 04. 20

(21) 申请号 201010591591. 6

(22) 申请日 2010. 12. 08

(71) 申请人 张奎

地址 235100 安徽省濉溪县新城派出所沱河
路 56 院 4 号

申请人 张慧
张慧宇

(72) 发明人 张奎 张慧 张慧宇

(51) Int. Cl.

B64D 27/12 (2006. 01)

B64C 39/06 (2006. 01)

权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 2 页

(54) 发明名称

空天飞碟飞行器

(57) 摘要

空天飞碟飞行器属航空航天领域高尖端科技,其安装有直接式双轴正反转涡轮轴发动机和火箭发动机,其在地球大气层内飞行时,利用直接式双轴正反转涡轮轴发动机做动力;在太空中飞行时,就利用火箭发动机做动力;而在地球大气层内飞行时,也可两台发动机同时启动,其不需要跑道,可垂直起降,并通过控制,快慢自如,任意地飞翔;本发明根本地解决了碟形类飞行器和圆形类飞行器的技术难点,其整体结构、动力装置、飞行平衡的控制和飞行方向的控制等,都具有独特的创新理念和科学合理的设计;目前,我们开发和制造空天飞碟飞行器,对我国空天战略的发展和在空天安全、空天作战上,将会发挥重要作用。

1. 空天飞碟飞行器，其特征在于：包括有上壳罩 (1)、轮转盘 (2)、三个上下支撑连接轴 (3)、上旋翼涡轮扇 (4)、下旋翼涡轮扇 (5)、直接式双轴正反转涡轮轴发动机 (6)、火箭发动机 (7)、控制台 (8)、环形燃料箱 (9)、机身 (10)、降落伞 (11) 主要结构部件组成。

2. 根据权利要求 1 所述的空天飞碟飞行器，其特征在于：所述直接式双轴正反转涡轮轴发动机 (6) 竖直安装固定于机身 (10) 中心部位，上旋翼涡轮扇 (4) 安装于发动机上方正转轴上，则下旋翼涡轮扇 (5) 安装于反转轴上，控制台置于发动机周围，火箭发动机 (7) 安装于机身 (10) 底部

3. 根据权利要求 1 所述的空天飞碟飞行器，其特征在于：所述上壳罩 (1) 周边为圆弧型，上部中间为凹陷型，上壳罩 (1) 中间内侧与轮转盘 (2) 的内圈连接固定，上壳罩 (1) 可随意转动。

4. 根据权利要求 1 所述的空天飞碟飞行器，其特征在于：所述轮转盘 (2) 的外圈与三个上下支撑连接轴 (3) 连接固定，三个支撑连接轴 (3) 可伸缩螺旋转动并固定在机身上，直至机身 (10) 底部，形成坚固的整体结构。

5. 根据权利要求 1 所述的空天飞碟飞行器，其特征在于：所述本发明可根据动力配置的大小，设计其整体的大小，并根据实际应用需要，载人或运物，从而布置内部空间。

6. 根据权利要求 1 所述的空天飞碟飞行器，其特征在于：所述在上壳罩 (1) 内安装有降落伞 (11)，并固定在三个支撑连接轴上；在飞行器出现故障或意外时，降落伞打开，可将整个飞行器安全平稳地降。

空天飞碟飞行器

一、技术领域

[0001] 空天飞碟飞行器属航空航天领域高尖端科技，可广泛应用于国防、军事、航空、航天事业和商业。

二、背景技术

[0002] 飞碟(UFO)总是在人们的想象和梦幻中，来无影，去无踪，多数人都认为飞碟是天外来物，世间对它有很多难以解释的谜团非常神秘；目前的圆形飞行器或碟形飞行器，大都存在着动力问题、平衡问题、自转与反转等疑难问题，制约着此类飞行器的开发和利用；为此，今依照直接式双轴正反转涡轮发动机(CN201010216019.1是由张奎、张慧、张慧宇等人设计，现已公开)或涡轮轴发动机经共轴传动等技术的结合和运用，解决了其间的重大疑难问题，我们创新设计出一空天飞碟飞行器。

三、发明内容

[0003] 空天飞碟飞行器为圆盘形、随圆体结构；其主要结构部件(见图1)有：上壳罩1、轮转盘2、(三个)上下支撑连接轴3、上旋翼涡轮扇4、下旋翼涡轮扇5、双轴正反转涡轮轴发动机6、火箭发动机7、控制台8、环形燃料箱9、机身10、降落伞11等组成。

[0004] 本发明是以直接式双轴正反转涡轮轴发动机6(或涡轮轴发动机经共轴传动)作为主要动力，将该发动机安装于机身中心部位，可使得飞行器整体重心保持平衡，在根据直接式双轴正反转涡轮轴发动机的特性，运行时，使得上旋翼涡轮扇4正转，下旋翼涡轮扇5则反转，相互间扭力抵消，从而解决了飞行器的自转问题。

[0005] 本发明的上壳罩1周边为圆弧型，上部中间为凹陷型，这样以利于上部空气流的吸入和减小阻力，上壳罩中间内侧与轮转盘2的内圈连接固定；轮转盘2的外圈与三个上下支撑连接轴3连接固定，这样上壳罩1可随意转动；三个支撑连接轴3下方固定在机身上，直至机身底部，形成坚固的整体结构。

[0006] 三个支撑连接轴3可伸缩螺旋转动，旋转其中一个轴时，即可偏转轮转盘2的平行角度，从而连动上壳罩1偏移平行角度，则改变上壳罩内周边的气流流量，将在机身10外形成偏流，从而改变飞行器整体的平衡和控制飞行方向。

[0007] 本发明由于外壳罩1可随意转动，其在飞行时，与其它飞行器或其它物体相碰撞时，外壳罩1将顺势转动，并会瞬间相擦，相互错开，从而确保了空天飞碟飞行器的飞行安全。

[0008] 本发明主要运用直接式双轴正反转涡轮轴发动机的推力和矢力；在发动机运行时，上、下旋翼涡轮扇吸入的空气流(见图2)，使得在飞行器的顶部上方产生一个负压区，而在上壳罩内部形成一个正压区，并在由上壳罩周边喷出均匀的气流，产生矢力和升力，而在发动机底部，也就是机身正下方产生推力，使得空天飞碟飞行器不需要跑道，可垂直起降，并通过控制，快慢自如，任意地飞翔。

四、附图说明

[0009] 图 1 为空天飞碟飞行器的剖面图；

[0010] 图 2 为空天碟飞行器的侧面图；

[0011] 图 3 为空天飞碟飞行器的分解图；

五、具体实施方式

[0012] 空天飞碟飞行器上安装有直接式双轴正反转涡轮轴发动机和火箭发动机，其在地球大气层内飞行时，利用直接式双轴正反转涡轮轴发动机做动力；在太空中飞行时，就利用火箭发动机做动力；而在地球大气层内飞行时，也可同时启动直接式双轴正反转涡轮轴发动机和火箭发动机，这样载人、运物量大，还将大大提高其飞行速度。

[0013] 本发明可根据动力配置的大小，设计其整体的大小，并根据实际应用需要载人或运物，从而布置内部空间；为了确保飞行的安全，在空天飞碟飞行器上壳罩内安装有 11 降落伞，并固定在三个支撑连接轴 3 上；在飞行器出现故障或意外时，降落伞 11 抛出将自动打开，可将整个飞行器安全平稳地降落。

[0014] 本发明根本地解决了碟形类飞行器和圆形类飞行器的技术难点，其整体结构、动力装置、飞行平衡的控制和飞行方向的控制等，都具有独特的创新理念和科学合理的设计；目前，我们开发和制造空天飞碟飞行器，对我国空天战略的发展和在空天安全、空天作战上，将会发挥重要作用。

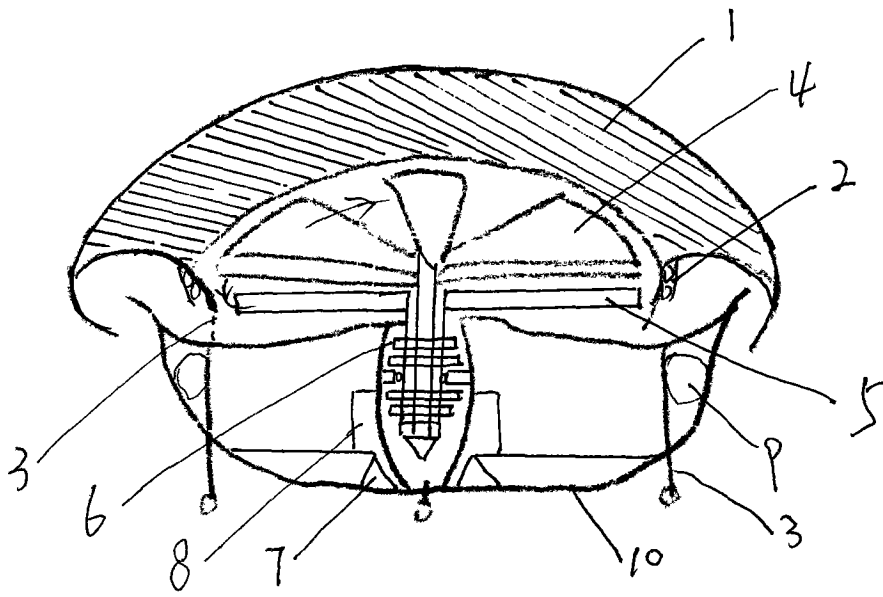


图 1

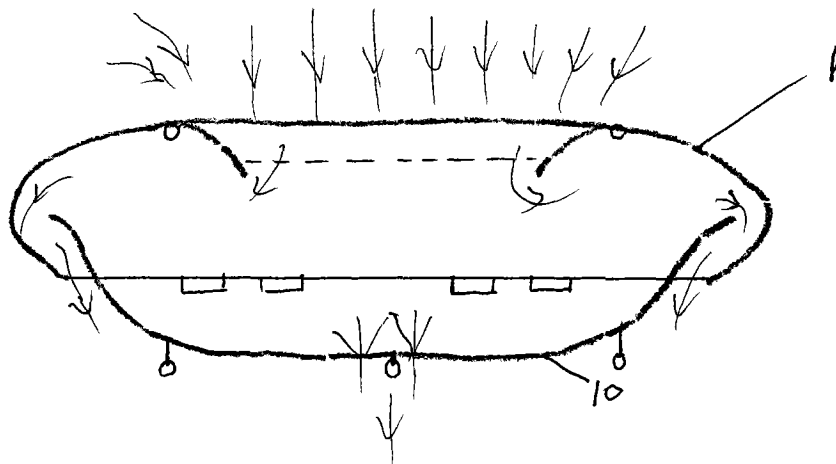


图 2

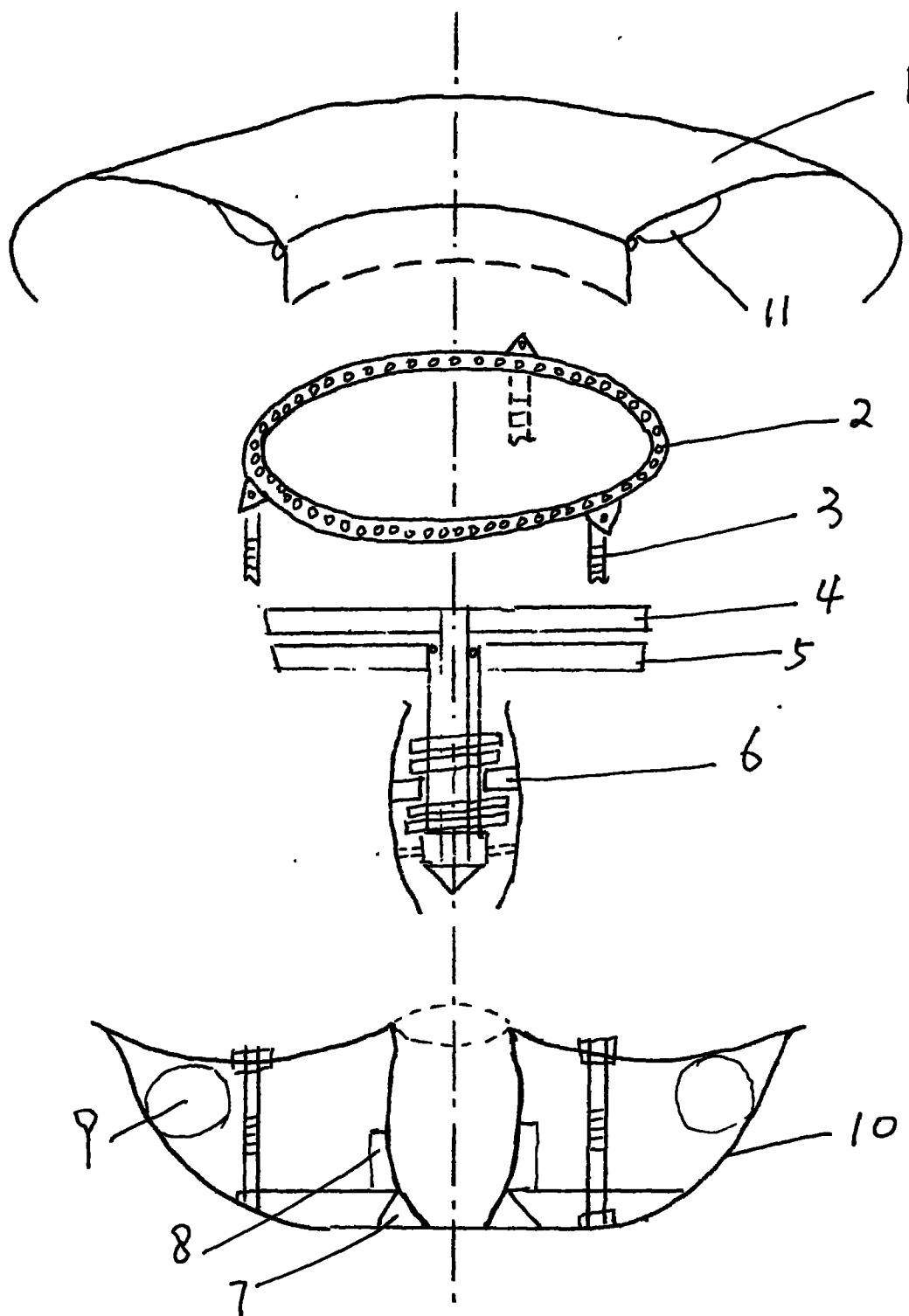


图 3



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203612207 U

(45) 授权公告日 2014. 05. 28

(21) 申请号 201320834160. 7

(22) 申请日 2013. 12. 18

(73) 专利权人 王志民

地址 156400 黑龙江省佳木斯市同江市安捷
小区 10 单元 602 号

(72) 发明人 王志民 王海波 王晓虹 王晓燕
王炎昭 朱浩然 张洁 邹怀宇

(74) 专利代理机构 佳木斯市华谕专利事务所
23204

代理人 吕凤云 苗永凤

(51) Int. Cl.

B64C 35/00 (2006. 01)

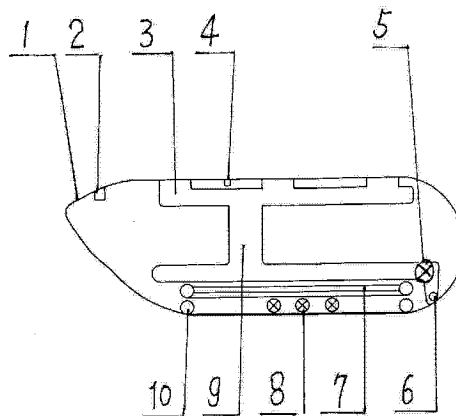
权利要求书1页 说明书1页 附图1页

(54) 实用新型名称

水空两用飞碟

(57) 摘要

本实用新型涉及一种水空两用飞碟,它由:壳体、驾驶舱、升降螺旋筒、出入舱口、气流加压装置、排气推进孔、提升旋停排气筒、发动机、储气舱、着陆轮、螺旋风叶、电动机轴、压力阀门、压力排水孔构成。螺旋风叶安装在升降螺旋筒上,压力阀门安装在螺旋风叶的下端,升降螺旋筒安装在壳体上端的两侧,升降螺旋筒与储气舱、提升旋停排气筒、气流加压装置相连接,排气推进孔与气流加压装置相连接,壳体的两侧装有发动机,壳体内设有驾驶舱、出入舱口,着陆轮安装在壳体的底部。该产品在水上或空中航行时,前进的阻力可转化成提升的动力,航行速度快,起落安全可靠,停泊时不需要有较深的水位,空中飞行时可直降直落,不需要跑道,减少了事故的发生。



1. 一种水空两用飞碟,它由:壳体(1)、驾驶舱(2)、升降螺旋筒(3)、出入舱口(4)、气流加压装置(5)、排气推进孔(6)、提升旋停排气筒(7)、发动机(8)、储气舱(9)、着陆轮(10)、螺旋风叶(11)、电动机轴(12)、压力阀门(13)、压力排水孔(14)构成,其特征在于:螺旋风叶(11)有多个,它通过电动机轴(12)安装在升降螺旋筒(3)上,压力阀门(13)安装在螺旋风叶(11)的下端,压力排水孔(14)设在升降螺旋筒(3)的一侧,升降螺旋筒(3)有三个,它分别安装在壳体(1)上端的两侧,壳体(1)为流线型。

2. 根据权利要求1所述的水空两用飞碟,其特征在于:升降螺旋筒(3)分别与储气舱(9)、提升旋停排气筒(7)、气流加压装置(5)相连接,排气推进孔(6)有多个,它与气流加压装置(5)相连接,壳体(1)的两侧分别装有多台发动机(8),壳体(1)内设有驾驶舱(2)、出入舱口(4),着陆轮(10)安装在壳体(1)的底部。

水空两用飞碟

[0001] 技术领域：本实用新型涉及一种水空两用飞碟。

[0002] 背景技术：目前，水上用的船大多采用叶轮和螺旋桨做动力，航行速度低，行程慢，停泊时需要有较深的水位，停泊不方便，空中用的飞机起落时需有机场和跑道，起落受限制，不安全，事故率高。

[0003] 发明内容：本实用新型的目的在于克服上述缺点，提供一种水空两用飞碟，它主要解决了水上用的船大多采用叶轮和螺旋桨做动力，航行速度低，行程慢，停泊需要较深的水位及空中用的飞机起落时需要有机场和跑道，起落受限制，不安全等问题。本实用新型的目的是这样实现的，水空两用飞碟由：壳体、驾驶舱、升降螺旋筒、出入舱口、气流加压装置、排气推进孔、提升旋停排气筒、发动机、储气舱、着陆轮、螺旋风叶、电动机轴、压力阀门、压力排水孔构成。螺旋风叶有多个，它通过电动机轴安装在升降螺旋筒上，压力阀门安装在螺旋风叶的下端，压力排水孔设在升降螺旋筒的一侧，升降螺旋筒有三个，它分别安装在壳体上端的两侧，壳体为流线型，升降螺旋筒分别与储气舱、提升旋停排气筒、气流加压装置相连接，排气推进孔有多个，它与气流加压装置相连接，壳体的两侧分别装有多台发动机，壳体内设有驾驶舱、出入舱口，着陆轮安装在壳体的底部。该产品结构简单，设计合理，在水上或空中航行时，前进的阻力可转化成提升的动力，航行速度快，储气舱通过加压喷出的气体可保证飞碟高速行驶，壳体成流线型设计减少了阻力，起落安全可靠，停泊时不需要有较深的水位，停泊方便，空中飞行时可直降直落，不需要跑道，减少了事故的发生。

[0004] 附图说明：

[0005] 附图 1 是本实用新型水空两用飞碟的结构示意图。

[0006] 附图 2 是本实用新型水空两用飞碟升降螺旋筒的结构示意图。

[0007] 1—壳体 2—驾驶舱 3—升降螺旋筒 4—出入舱口

[0008] 5—气流加压装置 6—排气推进孔 7—提升旋停排气筒

[0009] 8—发动机 9—储气舱 10—着陆轮 11—螺旋风叶

[0010] 12—电动机轴 13—压力阀门 14—压力排水孔

[0011] 具体实施方式：下面结合附图详细说明本实用新型的最佳实施例，水空两用飞碟由：壳体 1、驾驶舱 2、升降螺旋筒 3、出入舱口 4、气流加压装置 5、排气推进孔 6、提升旋停排气筒 7、发动机 8、储气舱 9、着陆轮 10、螺旋风叶 11、电动机轴 12、压力阀门 13、压力排水孔 14 构成。螺旋风叶 11 有多个，它通过电动机轴 12 安装在升降螺旋筒 3 上，压力阀门 13 安装在螺旋风叶 11 的下端，压力排水孔 14 设在升降螺旋筒 3 的一侧，升降螺旋筒 3 有三个，它分别安装在壳体 1 上端的两侧，壳体 1 为流线型，升降螺旋筒 3 分别与储气舱 9、提升旋停排气筒 7、气流加压装置 5 相连接，排气推进孔 6 有多个，它与气流加压装置 5 相连接，壳体 1 的两侧分别装有多台发动机 8，壳体 1 内设有驾驶舱 2、出入舱口 4，着陆轮 10 安装在壳体 1 的底部。

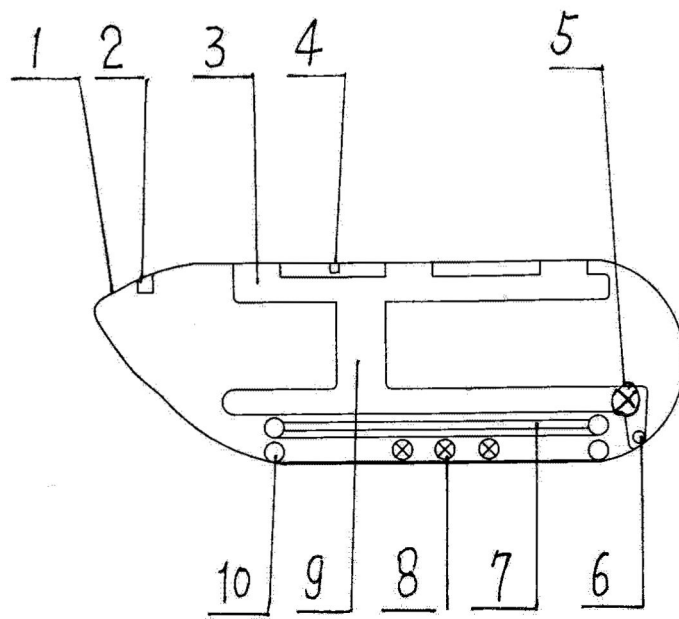


图 1

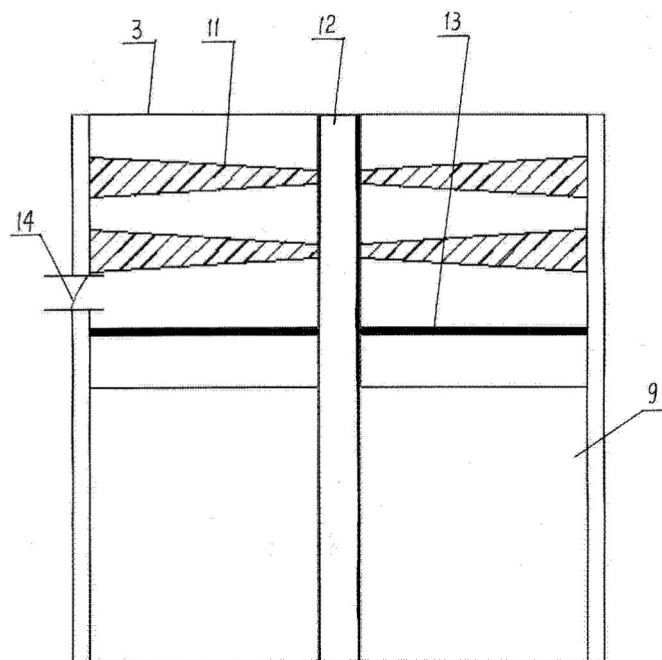


图 2



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 205469823 U

(45)授权公告日 2016.08.17

(21)申请号 201620150996.9

(22)申请日 2016.02.29

(73)专利权人 杨伟明

地址 363299 福建省漳州市漳浦县绥安镇
东昌路13号道周中学宿舍楼

(72)发明人 杨伟明

(51)Int.Cl.

B64C 39/00(2006.01)

B64C 29/00(2006.01)

B64D 27/20(2006.01)

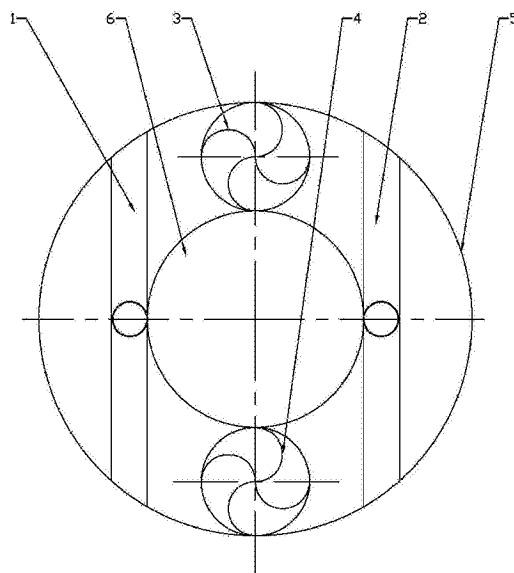
权利要求书1页 说明书3页 附图4页

(54)实用新型名称

一种新型飞碟舰载机

(57)摘要

本实用新型公开了一种新型飞碟舰载机,其机体由球体和椭圆体组成,且球体和椭圆体的中心点重叠,机体的左右两侧对称设置有左涡扇发动机和右涡扇发动机,并在所述舰载机的机体的前后两侧对称设置有前升力风扇和后升力风扇,并且,在舰载机处于起飞、下降、空中停止状态时,开启所述的左涡扇发动机、右涡扇发动机、前升力风扇、后升力风扇,且所述左涡扇发动机和右涡扇发动机的喷气口位于竖直方向;在舰载机处于空中飞行状态时,关闭所述的前升力风扇和后升力风扇,且所述左涡扇发动机和右涡扇发动机的喷气口旋转至水平方向;不仅能够实现垂直起降,而且左右平衡和前后平衡容易控制,从而大大降低控制系统的制作成本,飞行员操作简单。



1. 一种新型飞碟舰载机,其特征在于,所述舰载机的机体由球体(6)和椭圆体(5)组成,且球体(6)和椭圆体(5)的中心点重叠,机体的左右两侧对称设置有左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2),并在所述舰载机的机体的前后两侧对称设置有前升力风扇(3)和后升力风扇(4),并且,在舰载机处于起飞、下降、空中停止状态时,开启所述的左涡扇发动机(1)、右涡扇发动机(2)、前升力风扇(3)、后升力风扇(4),且所述左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2)的喷气口位于竖直方向;在舰载机处于空中飞行状态时,关闭所述的前升力风扇(3)和后升力风扇(4),且所述左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2)的喷气口旋转至水平方向。

2. 根据权利要求1所述的一种新型飞碟舰载机,其特征在于:所述舰载机的机体采用飞碟形状。

3. 根据权利要求2所述的一种新型飞碟舰载机,其特征在于:所述舰载机的机体包括位于中心的飞碟球体(6)以及对称设置在所述飞碟球体(6)外的飞碟椭圆体(5),且飞碟球体(6)与飞碟椭圆体(5)的中心点重叠。

4. 根据权利要求3所述的一种新型飞碟舰载机,其特征在于:所述飞碟椭圆体(5)的长径方向为舰载机的水平方向,所述飞碟椭圆体(5)的短径方向为舰载机的竖直方向。

5. 根据权利要求3所述的一种新型飞碟舰载机,其特征在于:所述左涡扇发动机(1)、右涡扇发动机(2)左右对称设置在所述飞碟椭圆体(5)上,所述前升力风扇(3)、后升力风扇(4)前后对称设置在所述飞碟椭圆体(5)上。

一种新型飞碟舰载机

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种飞行器,特别是涉及一种新型飞碟舰载机。

背景技术

[0002] 现有垂直起降舰载机,设计结构复杂控制系统,制造精度要求极高,飞行员操作困难,制造成本昂贵。

[0003] 例如美国海军陆战队使用的F-35B垂短起降型战机,为了获得短距起飞和垂直着陆能力,垂直起降型增加了3级升力风扇、三轴承旋转喷管、滚转控制喷管,其3级升力风扇采用超中等展弦比、前掠叶片、线性摩擦焊的整体叶盘和失谐技术;为了满足垂直起降要求,还设计了升力风扇、发动机喷管下偏、调姿喷管的垂直起降动力方案,其中,升力风扇由涵道、风扇、D形喷管、联轴器、作动装置和伺服系统组成,并由主发动机的2级低压涡轮驱动;此外,还通过在每侧翼根处的滚转控制喷管利用发动机压气机的引气,提供推力,在控制杆端的喷管差动地打开和关闭,实现滚转控制,并通过偏转喷管偏航实现偏航控制,通过升力风扇和发动机推力分离器实现俯仰控制。整体控制系统较复杂,且制造成本昂贵。

实用新型内容

[0004] 本实用新型为解决上述问题,提供了一种新型飞碟舰载机,其通过在机体设置左右发动机和前后升力风扇,形成一个相对平衡的稳定系统,控制更容易,且结构简单紧凑,降低了制造成本。

[0005] 为实现上述目的,本实用新型采用的技术方案为:

[0006] 一种新型飞碟舰载机,所述舰载机的机体由球体(6)和椭圆体(5)组成,且球体(6)和椭圆体(5)的中心点重叠,机体的左右两侧对称设置有左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2),并在所述舰载机的机体的前后两侧对称设置有前升力风扇(3)和后升力风扇(4),并且,在舰载机处于起飞、下降、空中停止状态时,开启所述的左涡扇发动机(1)、右涡扇发动机(2)、前升力风扇(3)、后升力风扇(4),且所述左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2)的喷气口位于竖直方向;在舰载机处于空中飞行状态时,关闭所述的前升力风扇(3)和后升力风扇(4),且所述左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2)的喷气口旋转至水平方向。

[0007] 优选的,所述舰载机的机体采用飞碟形状。

[0008] 优选的,所述舰载机的机体包括位于中心的飞碟球体(6)以及对称设置在所述飞碟球体(6)外的飞碟椭圆体(5),且飞碟球体(6)与飞碟椭圆体(5)的中心点重叠。

[0009] 优选的,所述飞碟椭圆体(5)的长径方向为舰载机的水平方向,所述飞碟椭圆体(5)的短径方向为舰载机的竖直方向。

[0010] 优选的,所述左涡扇发动机(1)、右涡扇发动机(2)左右对称设置在所述飞碟椭圆体(5)上,所述前升力风扇(3)、后升力风扇(4)前后对称设置在所述飞碟椭圆体(5)上。

[0011] 本实用新型的有益效果是:

[0012] (1)、本实用新型飞碟舰载机的机体的左右两侧对称设置有左涡扇发动机(1)和右

涡扇发动机(2),通过发动机的旋转,来使垂直起降和正常飞行共用发动机,降低制造成本;
[0013] (2)、本实用新型飞碟舰载机的机体的左右两侧对称设置有左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2),左右平衡容易控制;并且,机体的前后两侧对称设置有前升力风扇(3)和后升力风扇(4),提供辅助升力,前后平衡容易控制,从而大大降低控制系统的制作成本,飞行员操作简单;

[0014] (3)、本实用新型舰载机采用飞碟形状,容易实现隐身功能;

[0015] (4)、由于采用左涡扇发动机(1)和右涡扇发动机(2)安装在机体两侧结构,飞碟舰载机可以绕自身中心旋转改变飞行角度,并且理论转弯半径可以为零,这样轻易逃避来袭的常规导弹。

附图说明

[0016] 此处所说明的附图用来提供对本实用新型的进一步理解,构成本实用新型的一部分,本实用新型的示意性实施例及其说明用于解释本实用新型,并不构成对本实用新型的不当限定。在附图中:

[0017] 图1为本实用新型的飞碟舰载机的起飞、下降及空中停止状态的结构主视图;

[0018] 图2为本实用新型的飞碟舰载机的起飞、下降及空中停止状态的结构俯视图;

[0019] 图3为本实用新型的飞碟舰载机的空中飞行状态的结构主视图;

[0020] 图4为本实用新型的飞碟舰载机的空中飞行状态的结构俯视图;

[0021] 图中:

[0022] 1-左涡扇发动机;2-右涡扇发动机;3-前升力风扇;4-后升力风扇;5-飞碟椭圆体;6-飞碟球体。

具体实施方式

[0023] 为了使本实用新型所要解决的技术问题、技术方案及有益效果更加清楚、明白,以下结合附图和实施例,对本实用新型进行进一步详细说明。应当理解,此处所描述的具体实施例仅用以解释本实用新型,并不用于限定本实用新型。

[0024] 如图1至图4所示,本实用新型的一种新型飞碟舰载机,所述舰载机的机体由球体(6)和椭圆体(5)组成,且球体(6)和椭圆体(5)的中心点重叠,机体的左右两侧对称设置有左涡扇发动机1和右涡扇发动机2,并在所述舰载机的机体的前后两侧对称设置有前升力风扇3和后升力风扇4,并且,在舰载机处于起飞、下降、空中停止状态时,开启所述的左涡扇发动机1、右涡扇发动机2、前升力风扇3、后升力风扇4,且所述左涡扇发动机1和右涡扇发动机2的喷气口位于竖直方向;在舰载机处于空中飞行状态时,关闭所述的前升力风扇3和后升力风扇4,且所述左涡扇发动机1和右涡扇发动机2的喷气口旋转至水平方向。

[0025] 本实施例中,所述舰载机的机体采用飞碟形状。所述舰载机的机体包括位于中心的飞碟球体6以及对称设置在所述飞碟球体6外的飞碟椭圆体5,且飞碟球体6与飞碟椭圆体5的中心点重叠。并且,所述飞碟椭圆体5的长径方向为舰载机的水平方向,所述飞碟椭圆体5的短径方向为舰载机的竖直方向,所述左涡扇发动机1、右涡扇发动机2左右对称设置在所述飞碟椭圆体5上,所述前升力风扇3、后升力风扇4前后对称设置在所述飞碟椭圆体5上。

[0026] 本实用新型的工作原理简述如下:

[0027] 起飞时,调整所述左涡扇发动机1和右涡扇发动机2,使其喷气口位于竖直方向向下,即,与水平面垂直,然后开启所述的左涡扇发动机1、右涡扇发动机2、前升力风扇3、后升力风扇4,同时,调整左涡扇发动机1和右涡扇发动机2的速度,以保证飞碟舰载机左右平衡,并调整前升力风扇3和后升力风扇4的速度,以保证飞碟舰载机前后平衡,调整完成后,即可起飞。

[0028] 当所述飞碟舰载机飞行至安全合适的高度后,调整所述左涡扇发动机1和右涡扇发动机2,使其喷气口旋转90度至水平方向向后,即,与水平面平行,然后关闭所述前升力风扇3和后升力风扇4,此时,所述飞碟舰载机在所述左涡扇发动机1和右涡扇发动机2的推力作用下正常飞行。

[0029] 空中停止时,开启所述的左涡扇发动机1、右涡扇发动机2、前升力风扇3、后升力风扇4,然后,调整所述左涡扇发动机1和右涡扇发动机2,使其喷气口位于竖直方向向下,即,与水平面垂直,同时,调整左涡扇发动机1和右涡扇发动机2的速度,以保证飞碟舰载机左右平衡,并调整前升力风扇3和后升力风扇4的速度,以保证飞碟舰载机前后平衡,并同时控制飞碟舰载机上升或下降速度,使飞碟舰载机在空中停止;并且,左涡扇发动机1和右涡扇发动机2与水平面垂直时,还可以根据需要偏转一小角度,使飞碟舰载机能够按要求实现空中平移。

[0030] 下降时,开启所述的左涡扇发动机1、右涡扇发动机2、前升力风扇3、后升力风扇4,然后,调整所述左涡扇发动机1和右涡扇发动机2,使其喷气口位于竖直方向向下,即,与水平面垂直,同时,调整左涡扇发动机1和右涡扇发动机2的速度,以保证飞碟舰载机左右平衡,并调整前升力风扇3和后升力风扇4的速度,以保证飞碟舰载机前后平衡;并且,左涡扇发动机1和右涡扇发动机2与水平面垂直时,还可以根据需要偏转一小角度,使飞碟舰载机能够按要求实现空中平移,然后控制飞碟舰载机下降速度,使飞碟舰载机在安全的下降到指定的位置。

[0031] 因此,采用本实用新型的飞碟舰载机,不仅能够实现垂直起降,而且控制系统和部件简单,可以降低制造成本,飞行员操作简单,故飞行安全系数大大提高;另外,采用飞碟形状容易实现隐身性能,可以轻易逃避来袭常规导弹,并且,本实用新型的飞碟舰载机适用于航母和中大型舰艇,可以节省大量的国防开支提高我国海防实力,对中国海军走向深海具有重要的意义。

[0032] 上述说明示出并描述了本实用新型的优选实施例,如前所述,应当理解 本实用新型并非局限于本文所披露的形式,不应看作是对其他实施例的排除,而可用于各种其他组合、修改和环境,并能够在本文所述实用新型构想范围内,通过上述教导或相关领域的技术或知识进行改动。而本领域人员所进行的改动和变化不脱离本实用新型的精神和范围,则都应在本实用新型所附权利要求的保护范围内。

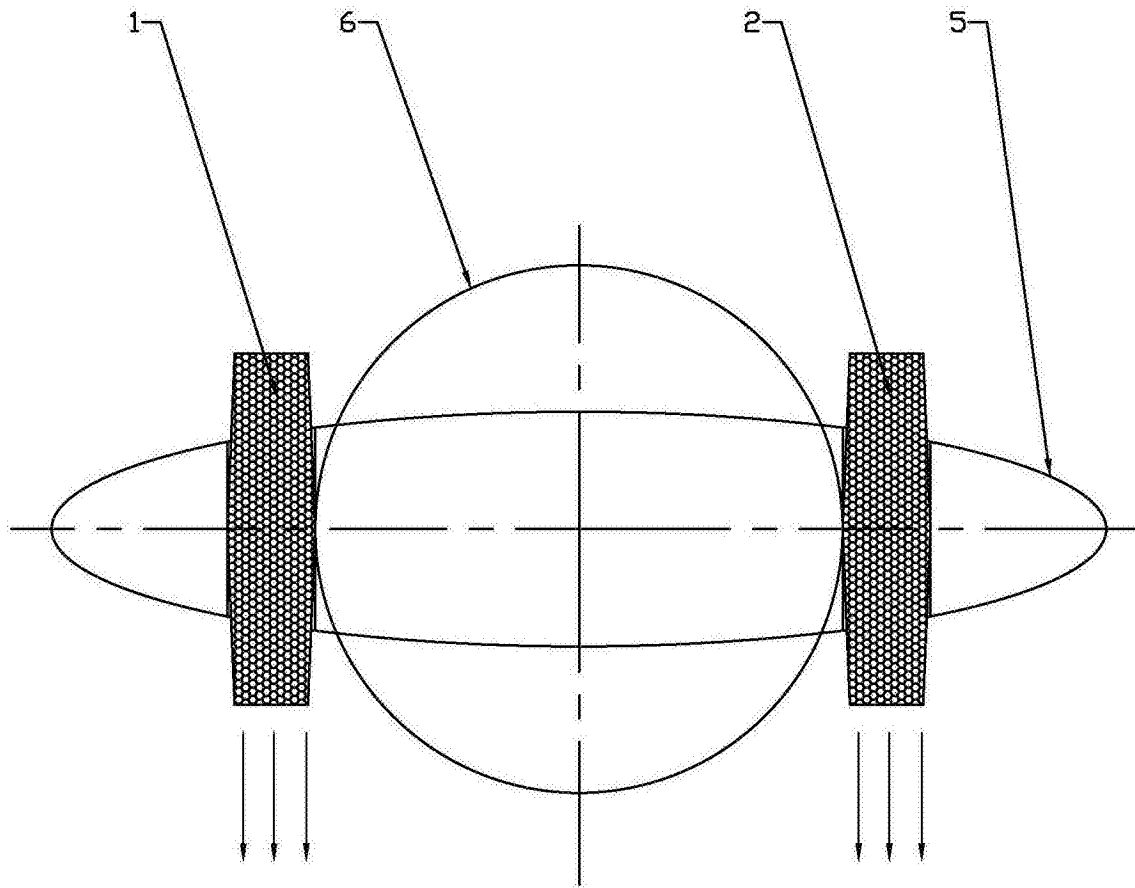


图1

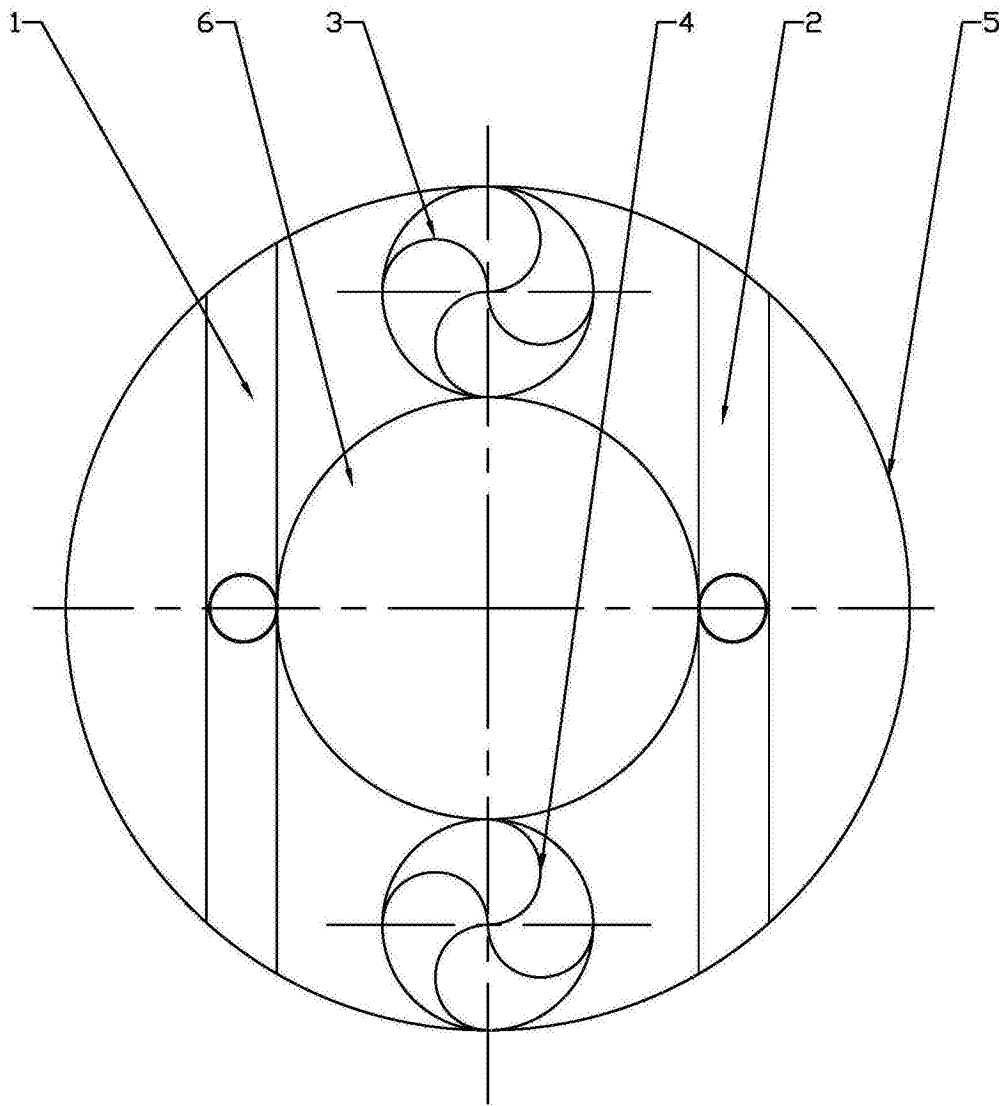


图2

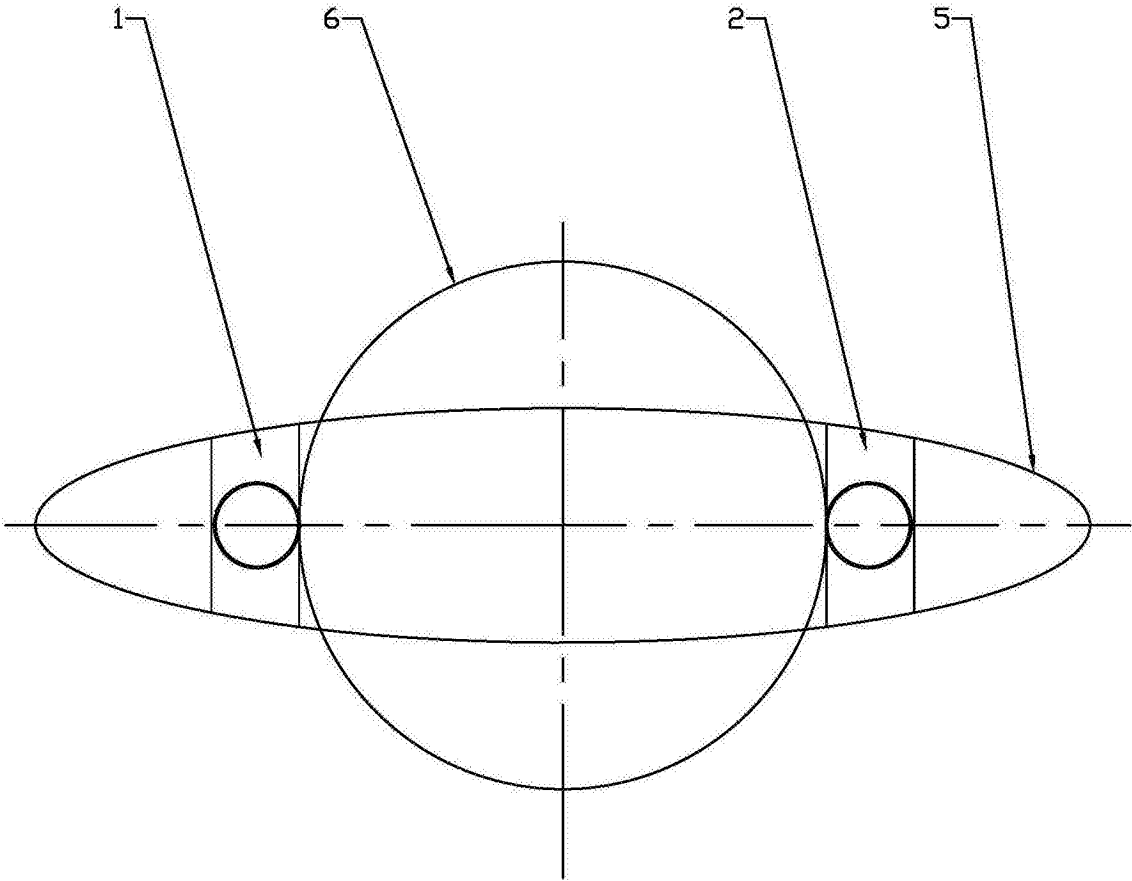


图3

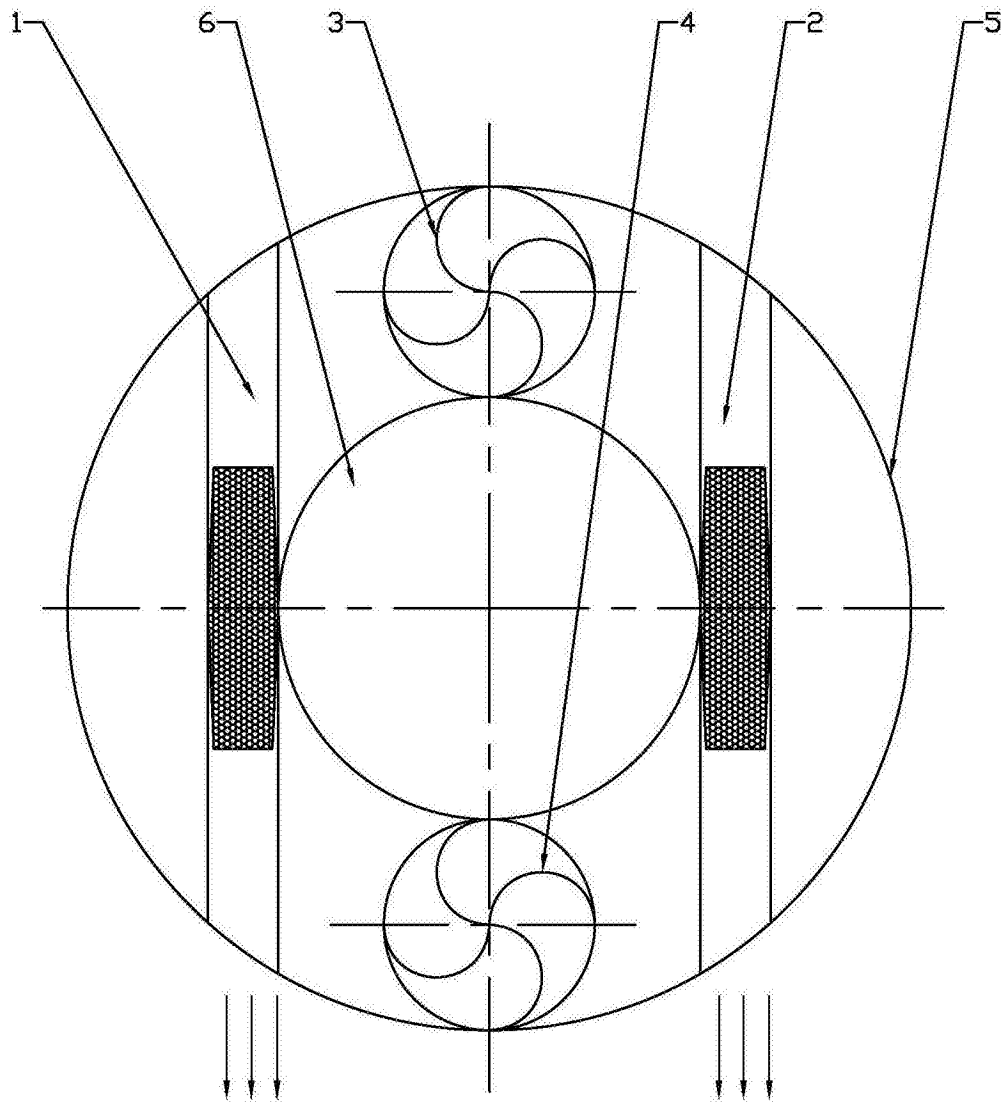


图4



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 105015780 A

(43) 申请公布日 2015. 11. 04

(21) 申请号 201410179386. 7

(22) 申请日 2014. 04. 29

(71) 申请人 沈增

地址 832000 新疆维吾尔自治区昌吉回族自治
州石河子市 6 小区 89 栋 232 号

(72) 发明人 不公告发明人

(51) Int. Cl.

B64C 39/06(2006. 01)

权利要求书1页 说明书1页

(54) 发明名称

飞碟的制造方法

(57) 摘要

一种制造飞碟的方法。把直升机的旋转翼和喷气机的喷气特点结合到飞碟上来的方法。飞碟的外形是一个扁球体。由上碟仓,下碟仓和中间的可旋转储气仓组成。储气仓上隔 120 度安装有 3 个可喷气的机翼,以及 8 个能使飞碟飞行的喷气推进器。凭借储气仓中的高压气体并控制好各个阀门,当 3 个可喷气的机翼阀门打开喷气时,使飞碟能像直升机一样垂直起飞,当 8 个喷气推进器其中的一个的阀门打开时,能使飞碟像喷气飞机一样高速飞行。

1. 一种飞碟的制造方法,其特征在于:一根轴(说明书中的 管子 C),一个旋转的高压储气仓(说明书中的 圆筒 B),和 3 个机翼结合起来。
2. 根据权利要求 1 所述的,其特征在于:机翼部分变形为其它什么。
3. 根据权利要求 1 所述的,其特征在于:一根轴,一个旋转的高压储气仓,和 3 个机翼结合起来,这样的一种组合,与一股可控制的高压气流配合。

飞碟的制造方法

技术领域

[0001] 飞碟是什么样子的？飞碟应该怎样制造？目前世界上还没有关于飞碟的制造的具体技术方法。

背景技术

[0002] 飞碟的动力要依靠飞机发动机，飞机发动机技术是它的背景技术。

发明内容

[0003] 飞碟的外形应是一个略扁的球体，当它起飞升空时，更像一个碟子，因此称它为飞碟。我要说的就是制造这样的飞碟的方法。

[0004] 基础材料：两块直径为 8 米的圆形板材 A，在板材的圆心处加工出直径为 1.5 米的同心圆孔。一个直径为 8 米，高为 110cm 的圆柱形圆筒 B，圆筒上下底开出略大于 150cm 的同心圆孔，（要考虑轴承尺寸）。圆筒的用材要耐高压。一个直径为 1.5 米，高为 120cm 的圆柱形管子 C，管壁厚度应在 3cm 以上。所有用材都应是高强度，耐压的。

[0005] 基础安装：把管子 C 作为一根轴，使用轴承等配件把圆筒 B 安装上去，使其能旋转自如。把两块圆板 A 安装在管子 C 上下两端。

[0006] 说明：在原板 A 上下建造飞碟的上下碟仓。碟仓的最大高度为 2.75 米。上碟仓的顶部形状应是球冠状。下碟仓的底面是一个直径为 6 米的圆板用几根钢管与下圆板 A 连接。。。。。。使飞碟总体外观像一个略扁的球体。管子 C 是连接上下仓的通道，供人员上下通行。在管子 C 的管壁中间部位隔 120 度开 3 个孔 D。在孔 D 上安装输气管道 E。在下碟仓内安装飞机发动机，把发动机产生高压气流通过管道 E 孔 D 送入圆筒 B 内。在圆筒 B 的筒壁上的中间部位每隔 120 度开孔安装管道和机翼，在机翼的顶端安装喷头，使喷出的气流方向与机翼内的管道垂直。由于喷出的气流的推力很大，产生的力矩也很大，使机翼和圆筒高速旋转起来，因而能使飞碟很快起飞升空。另外机翼要做成可收缩的，当飞碟升空后机翼可收入圆筒内。在圆筒 B 的筒壁上每隔 45 度的位置开孔安装推进器 E，开孔的位子与机翼的位子要错开。当飞碟升空后，打开八个推进器 E 其中的一个的阀门使圆筒 B 内的高压气流喷出，这时关闭机翼阀门，收回机翼，从而推动飞碟在空中沿水平方向飞行。如要改变飞行方向，则先打开所选方向上的推进器阀门，再关闭原来的阀门。可实现快速改变飞行方向的目的。圆筒内的压力要是可控的，当压力超过限定值时，自动打开安全阀门减压。当飞碟降落时，弹出机翼打开阀门，再关闭推进器 E 的阀门，高压气流喷出，机翼旋转起来，控制好气流的压力，流量，即机翼的转速，使飞碟能徐徐降落。

[0007] 关键点：圆筒 B 称它为高压储气仓。仓内气体压力要控制安全值以下，压力升高时，发动机出气减小推进器阀门开大；压力降低时，发动机出气增大推进器阀门开小。一根轴（管子 C），一个可旋转的高压储气仓（圆筒 B），和 3 个机翼结合起来，成为最精妙的组合。这个组合凭借可控制的高压气流，得到了一股神奇的力量。有了这股力量，中国的飞碟就可升空了。

[19]中华人民共和国国家知识产权局

[51]Int. Cl⁶

B60F 5/02

B63G 8/00

[12] 发明专利申请公开说明书

[21] 申请号 98110846.6

[43]公开日 1999 年 11 月 24 日

[11]公开号 CN 1235907A

[22]申请日 98.5.18 [21]申请号 98110846.6

[71]申请人 徐际长

地址 200080 上海市四川北路四川里 41 号 207 室

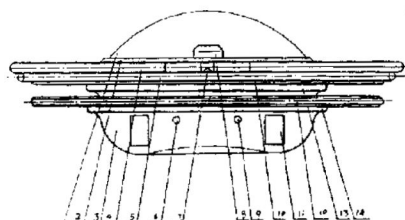
[72]发明人 徐际长

权利要求书 1 页 说明书 6 页 附图页数 10 页

[54]发明名称 可在水下潜航的飞碟

[57]摘要

本发明公开了一种飞行器——可在水下潜航的飞碟,由低矮的圆柱状容器样设有动力源及操纵系统,可全水密碟体和套装其上、用磁动机驱动可绕所述碟体旋转、状如碟边的碟翅构成;所述碟体底部安装有多只可作疾升火箭用、可伸缩撑脚。其结构、性能、形状类如传说中的飞碟,具有垂直升降、空中悬停、疾升、慢升、贴地和高空飞行、陆上滑行、水下潜航、结构简单、能效高、极节省空间、适合大集群无序飞行等特点。



ISSN 1008-4274

专利文献出版社出版

权利要求书

1. 一种飞行器—可在水下潜航的飞碟，其特征是：由园柱状容器样带有动力源、水下推进器及操纵系统的全水密碟体和一层以上套装于所述碟体之上、状如碟边由磁动机驱动可绕所述碟体旋转的碟翅构成。

2. 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述碟翅由内、外轭圈固定两片以上的叶片构成；所述碟翅内轭圈内侧缘上镶有滚珠板。

3. 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述碟体上有一圈以上的外凸缘。

4. 根据权利要求1或3所述飞碟，其特征是：所述外凸缘至少与一层带气管的护圈连接。

5. 根据权利要求1或2所述飞碟，其特征是：所述碟翅轭圈内含装有动子磁铁和铁线；在所述碟体的相应位置上含装有定子电磁铁和定子电磁铁供电开关。

6. 根据权利要求1或5所述飞碟，其特征是：所述磁动机是由所述定子磁铁、所述动子磁铁、所述定子磁铁供电开关及所述铁线四类元件按特定逻辑关系安装构成的逻辑系统。

7. 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述碟体上口部盖有带视窗的球冠形耐压水密舱盖。

8. 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述动力源由包括发电机、电池及太阳能电池板三种装置中一种以上的装置构成。

9. 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述碟体底部装有三只以上带滑行轮的可伸缩撑脚。

说明书

可在水下潜航的飞碟

本发明涉及一种飞行器，尤其是可垂直升降的可在水下潜航的飞碟。

已有可垂直升降飞行器的种类很多，其中直升机最具代表性，其桨叶位于机身顶空上，桨叶旋转产生的升力使整个飞机可垂直升降或横飞。但因其桨叶位于机身顶空上，桨叶旋转时产生的园柱状升力气流的一部份被长条形机背挡住，产生有害的反作用力；长条形机身也使容积与自重之比很小；直升机外形轮廓零乱，易因挂拉其周围障碍物而发生事故，亦很浪费空间，直升机在空中发生停车事故时易造成坠落灾难。

本发明的目的是提供一种可在空中飞行、陆上滑行、水下潜航、垂直升降、可作疾升、慢升、空中悬停、贴地或高空飞行、空中停车后可安全飘落着陆；结构简单；具有极大容积与自重比、高效能；外形轮廓简洁、紧促、线条柔和美观；极节省空间、更适于在丛林样环境中穿行和大集群无序飞行的类如传说中神秘飞行物（飞碟）的全新飞行器。

为了实现上述目的，本发明采用了由低矮的园柱状容器样带动力源和操纵系统及水下推进器的可水密碟体和一层以上套装于所述碟体之上由磁动机驱动的状态如碟边的碟翅、整体外形如碟状的结构。

在所述碟体上有多圈外凸缘，其中至少有一圈外凸缘与带有气管的护圈连接。

所述碟翅由内、外轭圈固定两片以上的叶片构成；在所述内轭圈的内侧缘上镶有滚珠板；在所述轭圈内含装的动子磁铁和铁线与含装于所述碟体上相对位置的定子电磁铁、定子电磁铁供电开关等四类元件的数量、安装位置布局、形状、尺寸比例等形成的逻辑关系共同构成磁动机。

所述碟体的上口部由敷贴有带防水层的太阳能电池板、有视窗的球

冠形耐压可水密舱盖盖紧。

当由电池、发电机和太阳能电池板形成的所述动力源向所述磁动机供电时，所述碟翅在所述磁动机的驱动下绕所述碟体旋转，产生升力，将整个所述飞碟托起、使其上升或横飞。

由操纵杆、电脑、空压机和空压机上的电磁阀及与护圈连接一起的带喷口的气管等形成的操纵系统，可有效控制所述飞碟的飞行姿态。

所述碟体着陆后不仅可由安装于所述碟体底部带滑行轮的多根撑脚支撑，也可通过相关的所述喷口喷气而在陆上滑行。

当本发明所述飞碟，通过碟体墙孔孔塞和各接缝的密封条、圈采取水密措施后，可潜入水下航行，其潜入深度由所述碟翅的转速确定；其左右方向可通过操纵位于所述碟体内呈纵向左并安装的水下推进器的车速控制；所述碟首仰角角度由位于所述碟体内前后水泵通过所述碟首尾气管喷口喷出的水流量确定。

由于本发明采用了碟状结构，因此所述碟翅旋转时，必形成与所述碟体同轴的向所述碟体正下方吹去的园筒状气流墙，此时所述碟体底面上的气压必然极低，所述气流墙的环境气流必向此低压区涌注，从而形成对所述气流墙的挤压，最终使所述墙的任意竖剖面均成“W”形，“W”的中心高点直顶所述碟体底面中央，使所述飞碟获得最佳的升力比和推重比。

还因为本发明采用了磁动机驱动，因此，飞行中的所述碟翅必在升力气流推举下离开其下方的支撑面，并在重力通过磁场力的向下压迫下而不可能与位于其上方的各障碍面接触；又由于所述碟翅在旋转时的旋转路线受所述磁动机磁场的控制，因此也不会与两所述外凸缘形成的竖向凹面接触。于此可见旋转中的所述碟翅在获得初速后就只与其上的磁场和其下的升力气垫接触，因而形成无硬摩擦运转—既无噪声也极节省动力。



因本发明的碟状结构，使其各水平向上的外形尺寸相等，因此其在空中的操纵必极灵活，这样可使其空中的飞行轨迹变幻莫测，极有利于避碰和逃避攻击。

本发明的碟状结构还使其外形轮廓园活、光洁、紧促、不易挂拉其环境中障碍物，从而利于节省空间、利于在丛林样环境中穿行和大集群无序飞行，为其参与战术作战，从事复杂环境中侦察和大范围替代别种交通工具等提供了有利条件。

所述碟翅在推动所述飞碟上升时受所述磁动机的驱动而主动旋转；在空中停车失去动力时，受所述碟整体重力与空气升力的相互作用而被动旋转，加上园形碟体底面也是很好的升力控制面，因此必能飘落着陆而不会坠落。

从几何学角度可以看到，本发明采用的园柱状结构还可获得极大的容积与自重比；因其园形底面对升力气流形成最有效控制，使所述碟翅的外径与所述碟体外径的比值极小。这两点都极利于减轻自重，节省空间、降低造价，节省动力。

所述磁动机结构亦利于使用超导材料，因而为大幅度节省动力提供了先决条件。

当本发明外形趋于扁平时，因可贴上较多太阳能电池板，从而可大幅度节省非太阳能或可完全依靠太阳能驱动。

以下结合附图和实施例对本发明作进一步详细说明。

图1是本发明可在水下潜航的飞碟前视（正面）图。

图2是本发明装配（右视）主视图。

图3是图2俯视图。

图4是图2“I”处放大图。

图5是图2“I”处示出磁动机中部分元件的另一种安装位置放大图。

图6是碟翅主视图

图7是图6俯视图

图8是滚珠板俯视图

图9是图8“Ⅱ”处放大图

图10是图9“A-A”剖视图

图11是撑脚竖向剖视图

图12是构成磁动机的四元件安装布局主视图

图13是图12的俯视图

图14是图12的“Ⅲ”处放大图

图15是舱盖外表面的太阳能电池板敷贴分布图

图16是碟体上墙孔孔塞结构剖视图

图17是图16的“B-B”剖视图

图18是操纵系统布局俯视图

参照图1、2、3和图4、5，上下碟翅10均套装于碟体3上，1为碟盖、2为密封圈，带气管4的护圈5固装于上外凸缘上(参照图2、3)，6为通风孔，7为喷气口、8为驾驶座，9为发电机进气孔、11为舱门、15为尾灯、16为撑脚、17为右舷灯、18为操纵杆、19为仪表台、20为套装于各喷口上的消音器、21为水密压紧圈。参照图12、13，22为定子电磁铁、23为动子永磁铁、25为定子电磁铁供电开关、26为铁线，滚珠板24(参照图4、5、8、9、10)镶装于内轭圈29(图7)的内侧缘上；图5中虚线示出中外凸缘13、下外凸缘14均为套装于碟体3上的环状部件，并由图5中点划线示出的螺栓与3固装为一体。

实施例为双层翅(见图1、2)，上层为右旋翅，下层为左旋翅。

图6、7共同示出的碟翅为右旋翅，由内轭圈29、外轭圈28固定叶片27构成，当所述碟翅为左旋时，叶片27的上翘方向相反。

参照图8、9、10和图4，可以看出，滚珠板24由断面为“U”形的环形控制板32控制一定量的滚珠31形成多块滚珠块30构成。

图11为撑脚竖向剖视图。图中33为液压缸、34为液压杆、35为液压杆内腔、36为无线电点火点、44为油孔。

先将塞套38与带方形尾的腔塞37一同插进腔口，再套上紧固板39，然后

将带轮轴41、 滑行轮42的螺丝40插进37， 用两根钢棒分别插进紧固用孔45内， 即可拧紧40， 然后拧进止回螺丝43。

图12、 13共同示出构成磁动机四元件间逻辑关系的安装状态。图14是图12的“Ⅲ”处放大图， 即： 构成定子供电开关的详细图。先看图14， 并参照图12、 13、 14， 当打开总开关给各定子电磁铁供电开关25供电后， 仅图中开关25'呈开启状， 因为铁线26正与磁铁48呈相吸状， 使簧片50伸直， 由螺丝49固定的绝缘垫47已触及限位开关51的触点， 使51打开， 给含装于3内的定子电磁铁22' 供电， 使含装于碟翅10内的动子永磁铁23获得斥力， 由于23的中轴线46已越过22' 的中轴线， 由此， 23必然顺箭头方向运动， 从而驱动10绕轴旋转。当随碟翅一起运动的铁线26的首端(按运动方向定)打开25"， 给22"供电后， 22"产生磁场， 此时23的轴线46已偏离22"的46， 偏离长度=E， 因此23仍顺箭头方向前进， 当26的尾端(亦按运动方向)进入“B”段后， 25'上的簧片50复位(呈弯曲状)， 25'上的51关闭， 当26的首端打开25时， 22产生磁场， 如此， 运动中的26不断依次开关25， 碟翅10也就能不断得到23的驱动(作绕轴旋转)而且无启动盲点。

如果碟翅10需要顺26'示出的箭头方向旋转时， 只要将26的安装位置改在26'的位置上， 并将25上的51与50的方位作相应调整即可。

从图13所示可以看出： 铁线26的长度应 $=A+B+C+D$ ， 其中D必须 A ； $C>E$ 或 $>B$ ， A和E的大小都决定能耗的有效性。如果 $A>B$ 或 $D>B$ ， 均会使所述磁动机失效。

图15上53为后视窗、 54为顶视窗、 55为前视窗， 尖长条形间隙亦可作为侧视窗。

图16、 17共同示出碟墙孔水密孔塞的结构： 带密封圈59的液压杆60受液压驱动即可塞紧墙孔57， 液压缸体56由螺栓58固定于墙体之上。气孔63连通管子61与墙孔57。62为油孔。

图18为本发明操纵系统布局俯视图， 66为空气压缩机， 69为前水泵、 71为后水泵、 加粗实线表示气管、 长虚线为空压机输出管、 短虚线为水泵输出管、 箭头为连接点。各输出管由电磁阀控制。长方块为脚踏开关。

将操纵杆向后拉， 可打开开关68'， 使相同编号上的电磁阀打开， 前喷管

68的喷口向碟下方(参照图2)喷气,使碟首抬起,18前推,打开开关64',后喷管64向碟后下方喷气——碟首下降。脚踏开关70'可使右喷管70向右后方喷气——飞碟左转;脚踏开关67'可使左喷管⁶⁷向左后方喷气——飞碟右转。每踏开一次 开关65'可使中喷管65向碟后方喷一次气(间歇喷气);踏开65"可使65持续喷气。65为实施例 在陆上滑行时的推进器。

当本发明在水中潜航时,可将68'、64'切换为对69、71上的磁阀的控制,即可控制碟首在水下的仰角;将67'、70'两开关切换成可控制左右并列纵向安装的两水下推进器的车速时,即可操纵本发明在水下的左右方向。

在本发明实施例上,可装多只与电脑连通的接近传感器,就可即时测出向上、向下及水平辐射向上障碍物距离,电脑通过简单程序即可控制本发明的飞行姿态与飞行轨迹——进入全自动控制状态。

当本发明是单层翅时,可用喷气管67或70(由碟翅的旋转向定)平衡反扭矩。

当本发明需疾升时,可用无线电点火点点燃35内的火箭推进剂,用低熔点制作的37、38、40在高温中因熔化而脱开,使火箭顺畅喷火——飞碟疾升。

在实施例中,一切影响磁做功的零部件均用抗磁质材料制作。

微小型飞碟的舱门可开在碟盖上。

在偏扁型的飞碟上,可在碟底面的纵向正中垂直面上的前后端各固装一小块与所述垂直面重合、略超出所述碟体外径的平板——稳定舵,即可使所述碟飞行平稳。

说明书附图

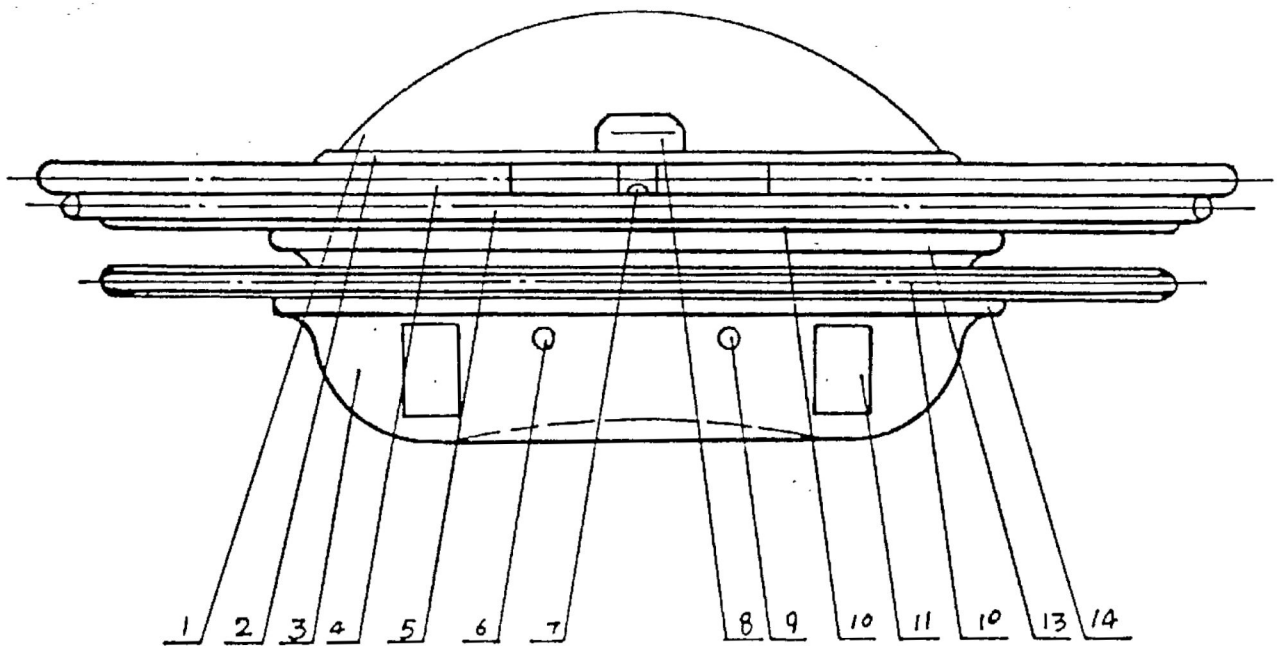


图 1

0527

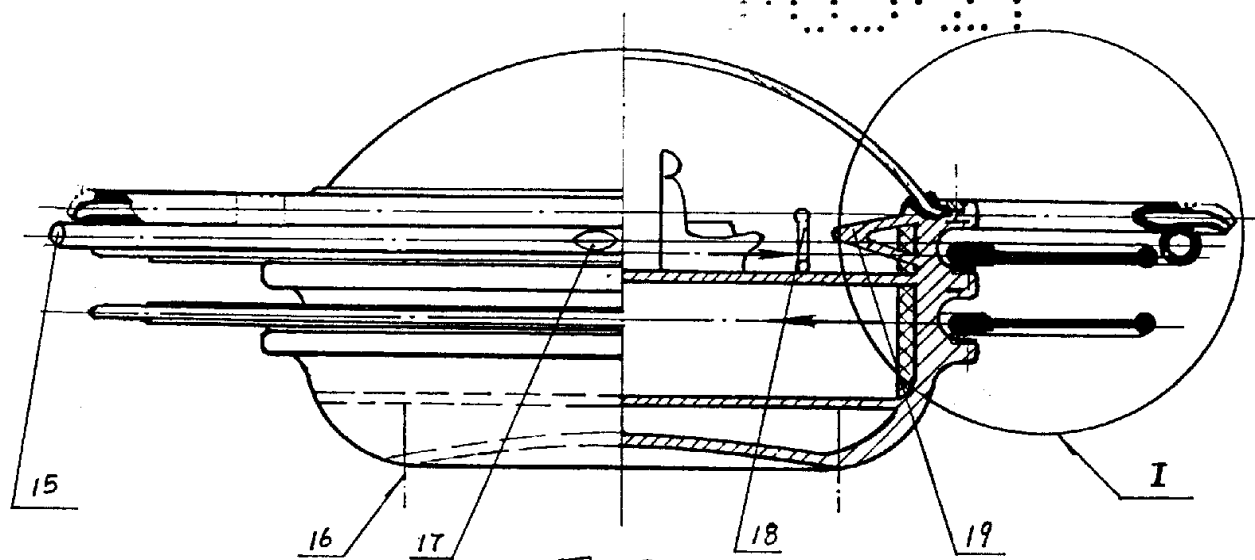


图 2

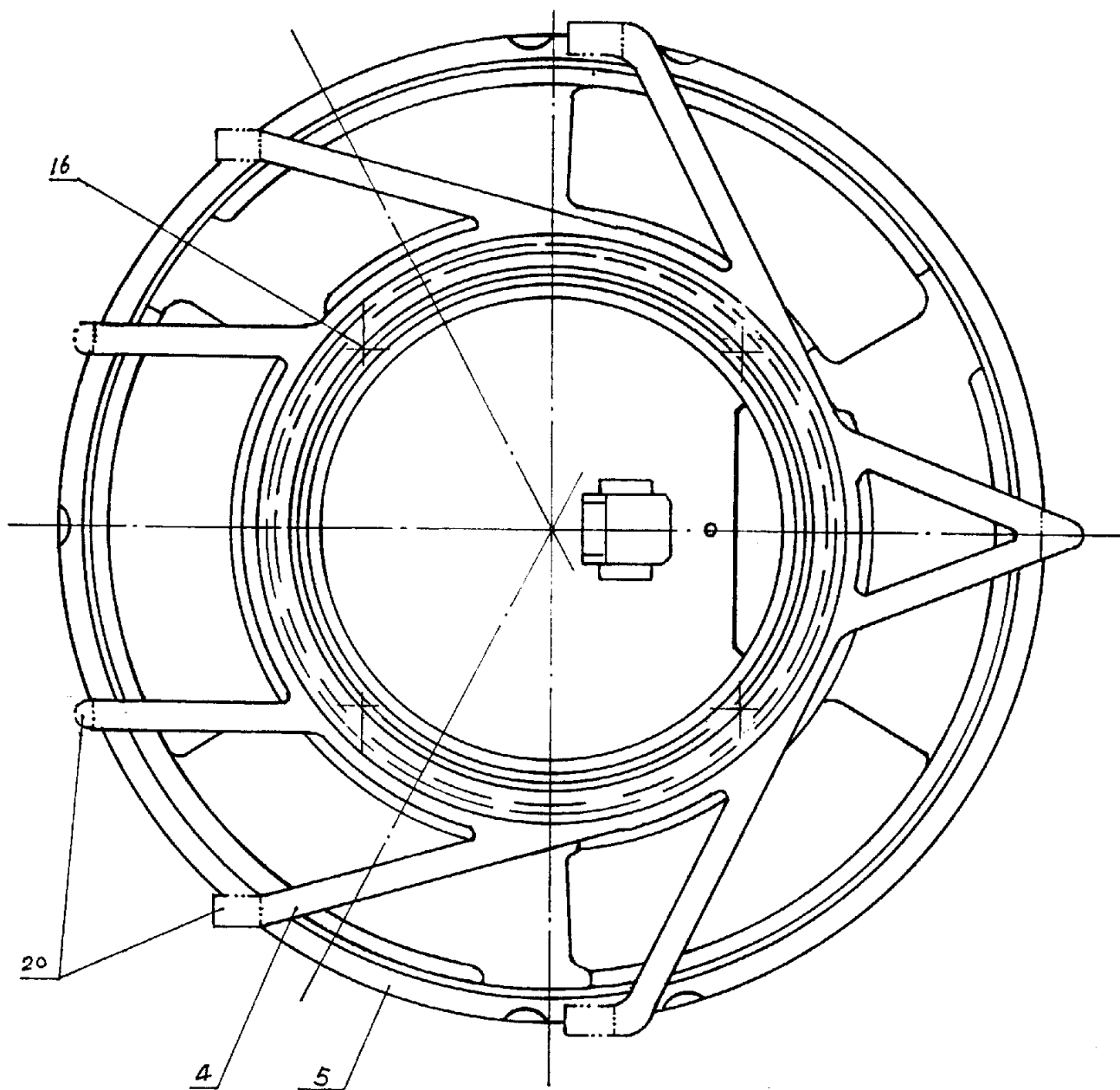


图 3

05.07

$$\frac{1}{\alpha \approx 1}$$

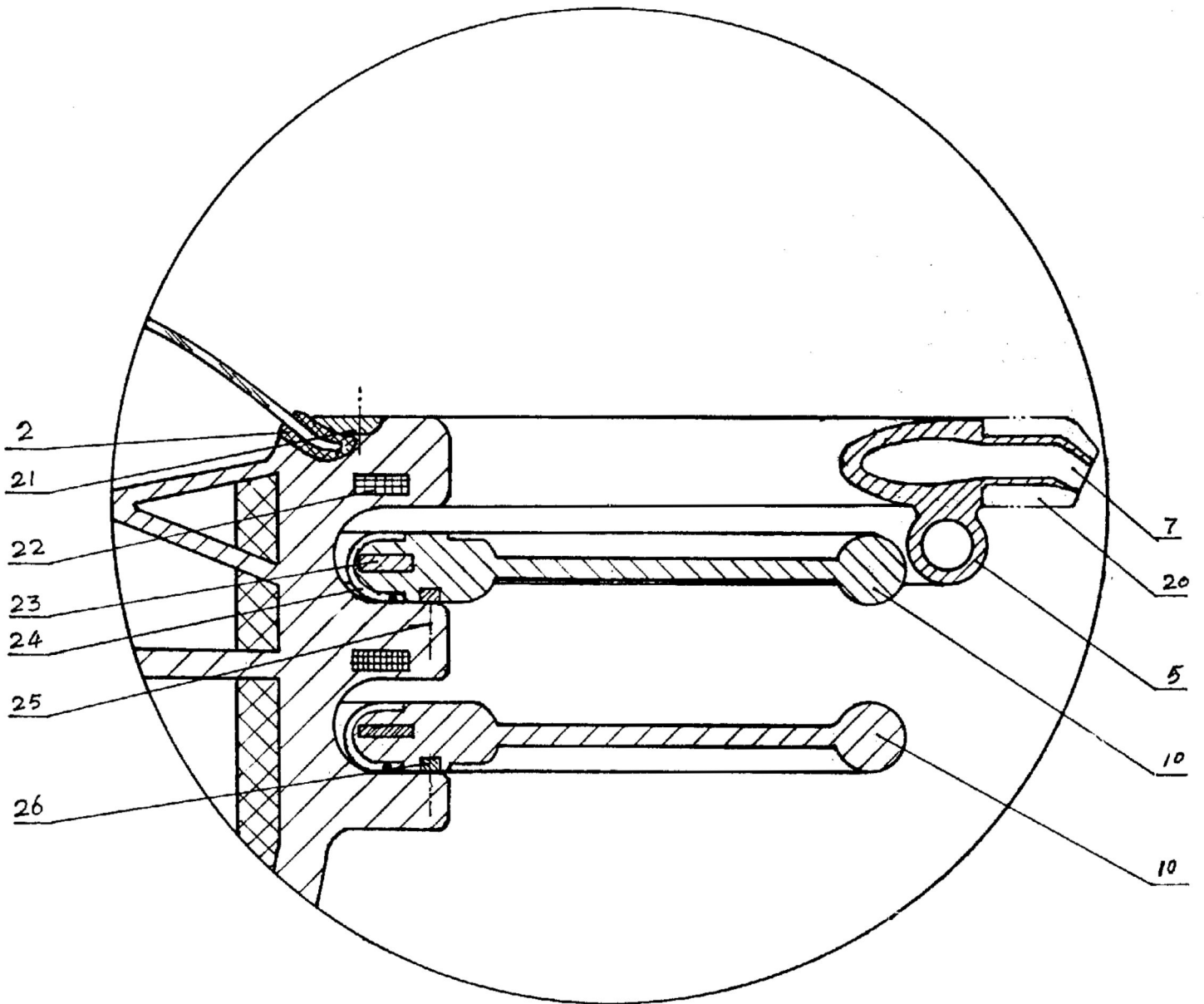


图 4

105.07

$$\frac{I}{\alpha=1}$$

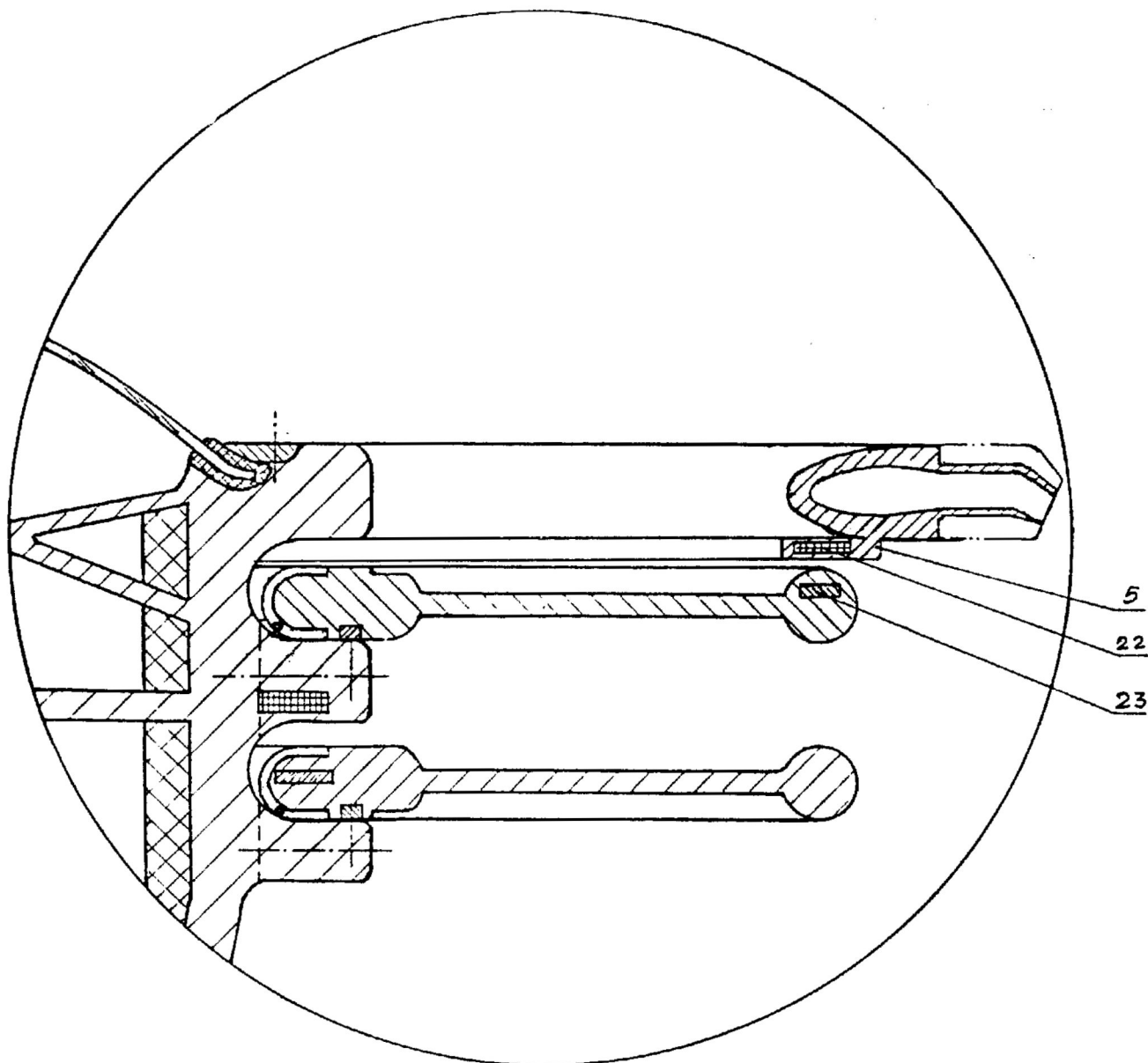


图 5

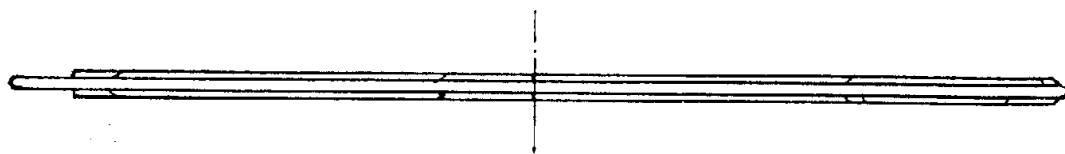


图 6

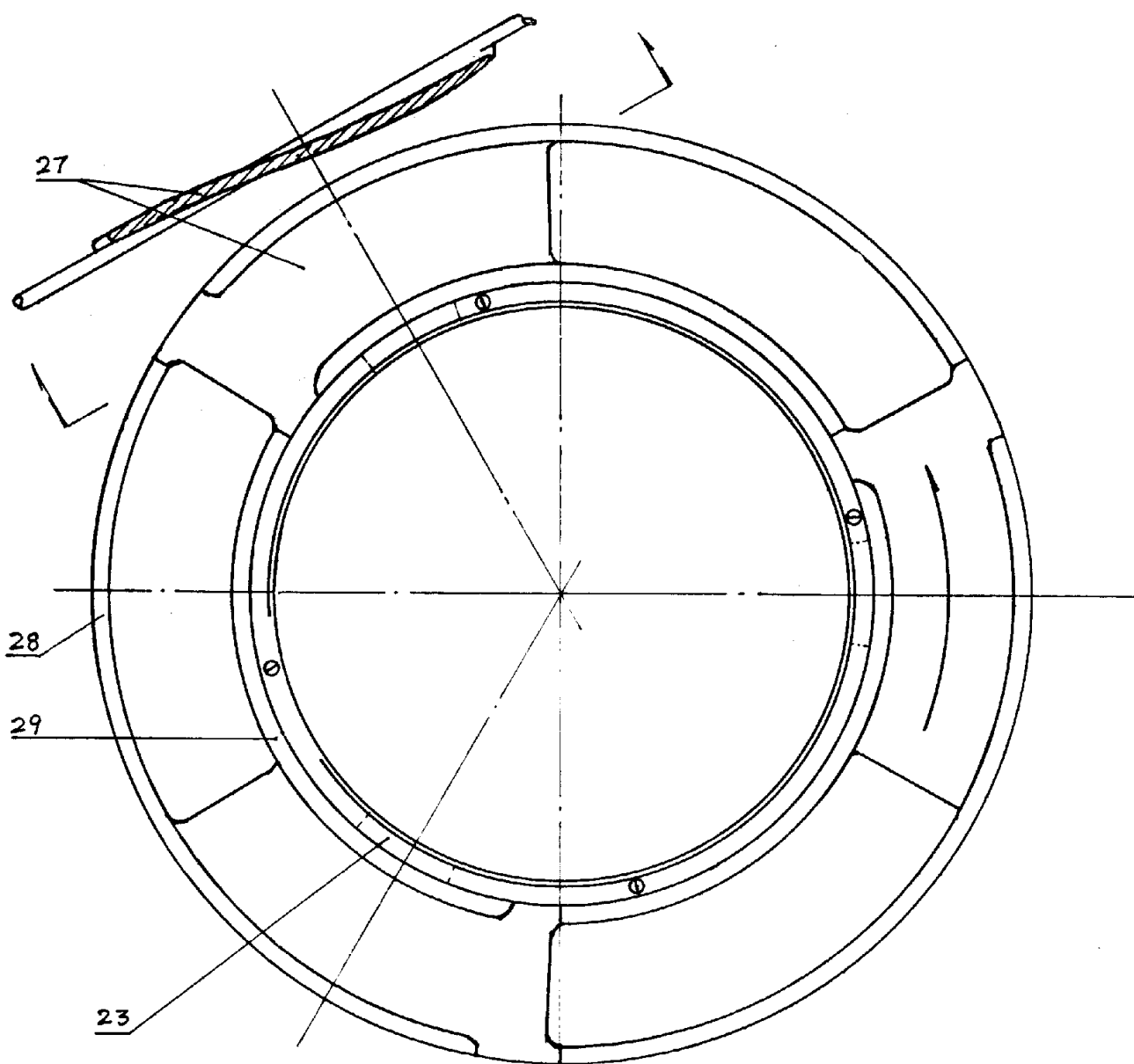


图 7

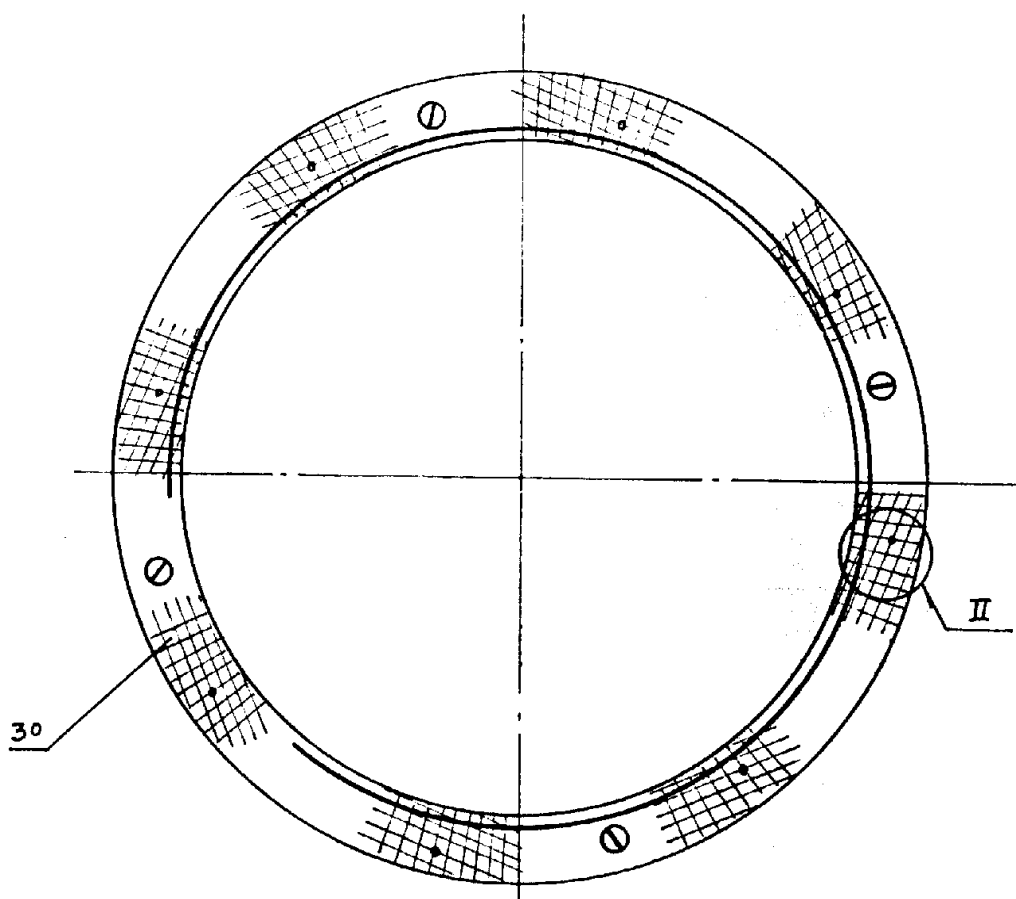


图 8

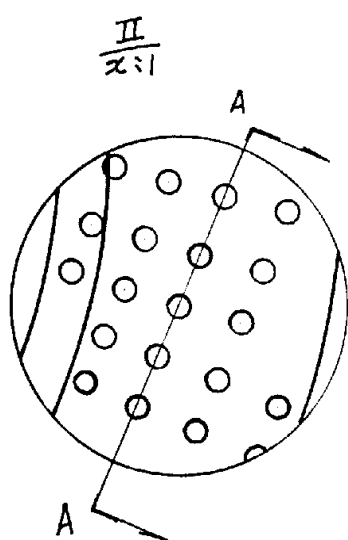


图 9

A — A

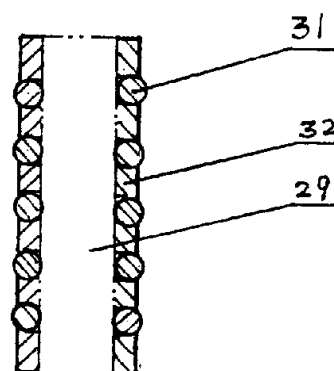


图 10

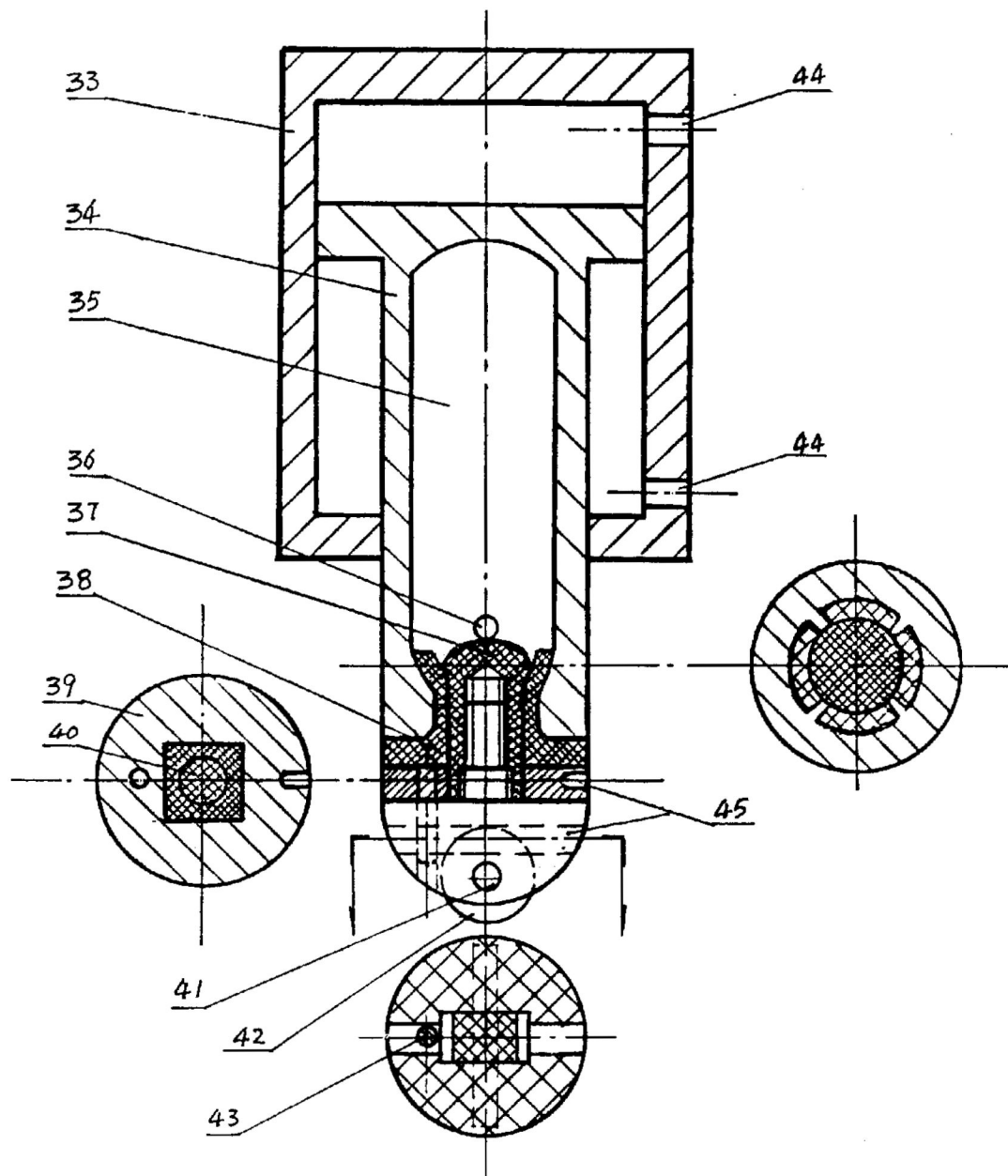


图 11

05.27

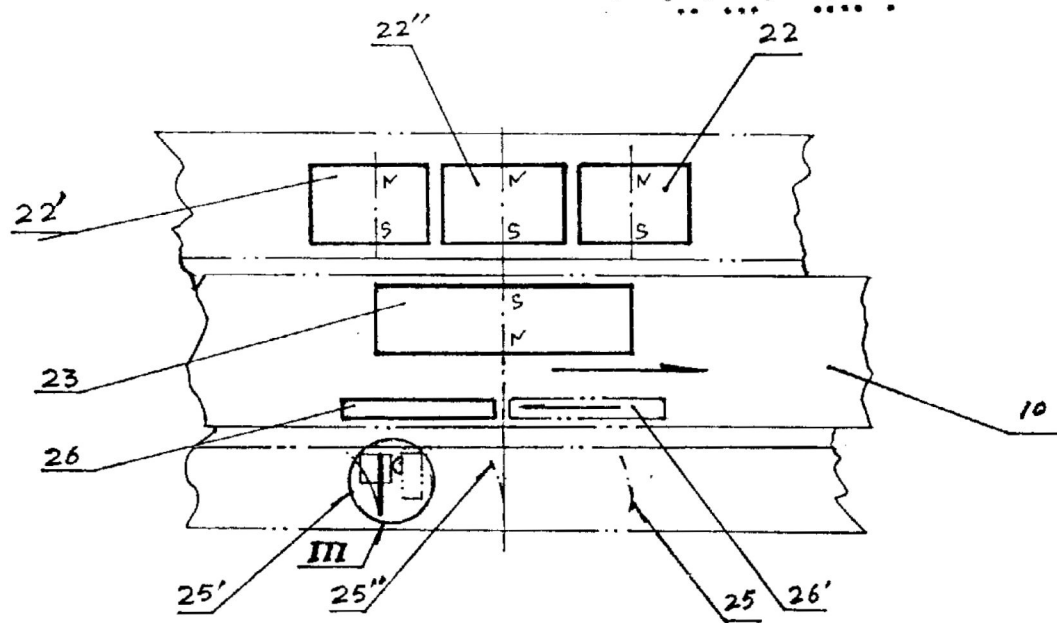


图 12

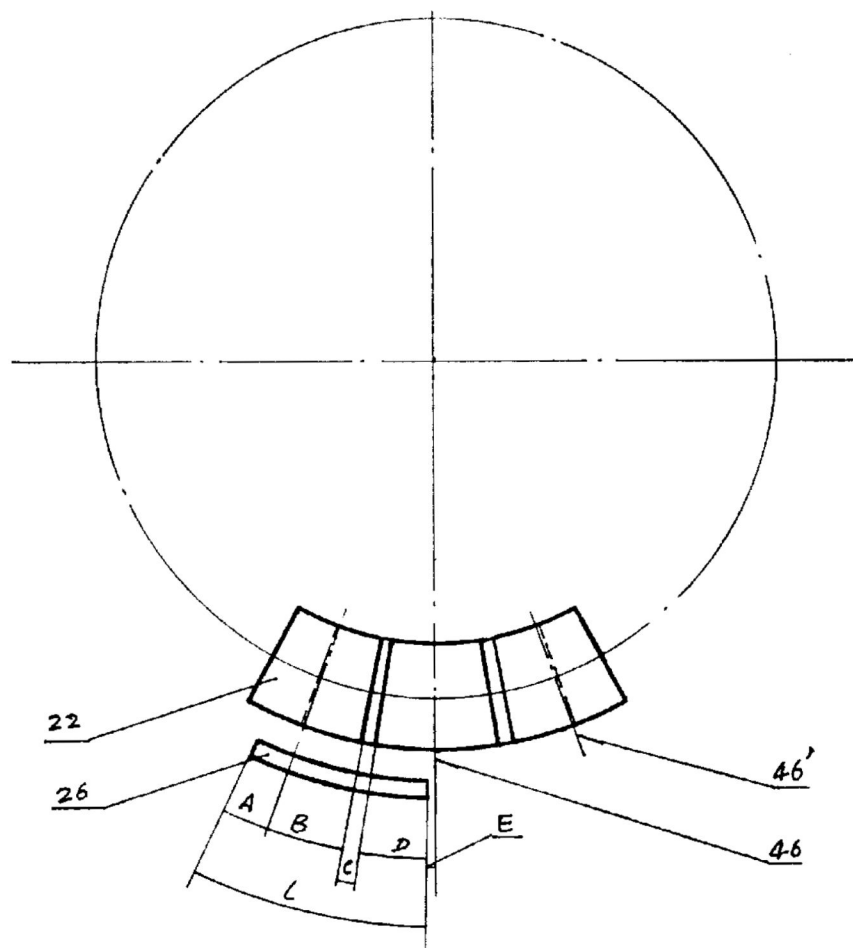


图 13

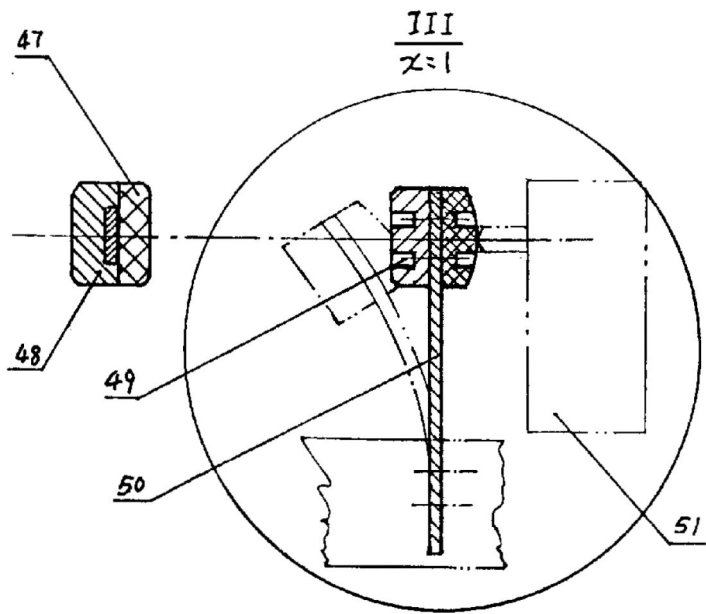


图 14

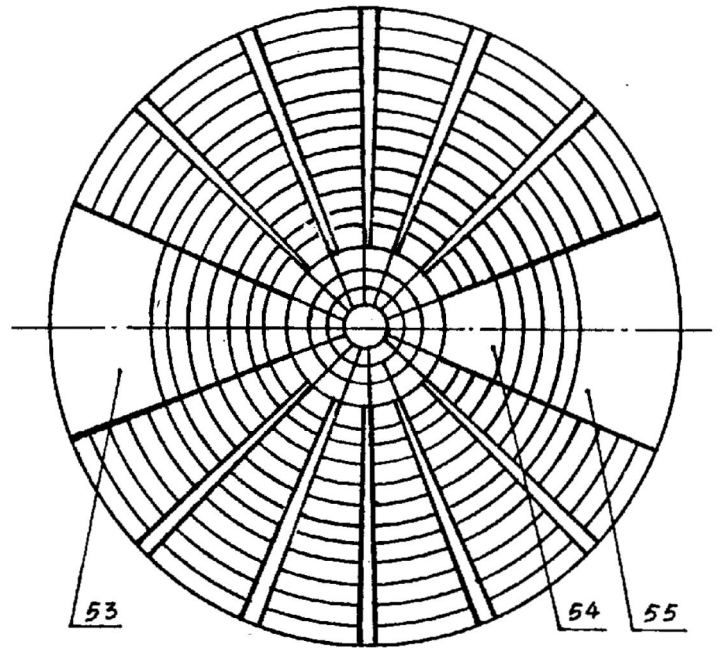


图 15

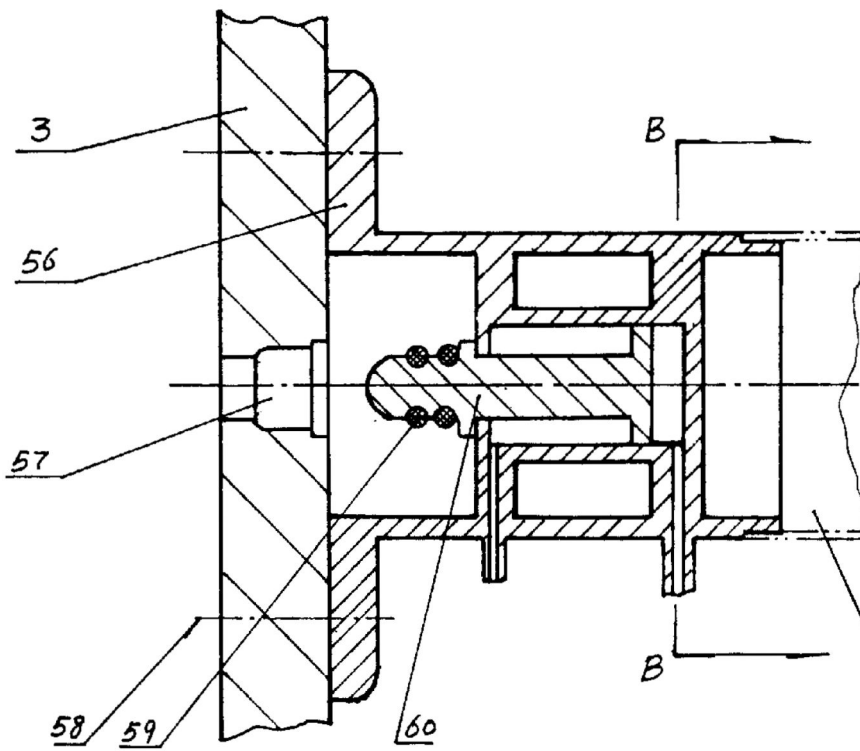


图 16

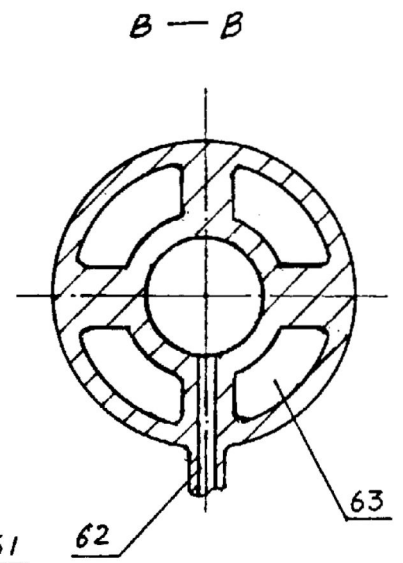


图 17

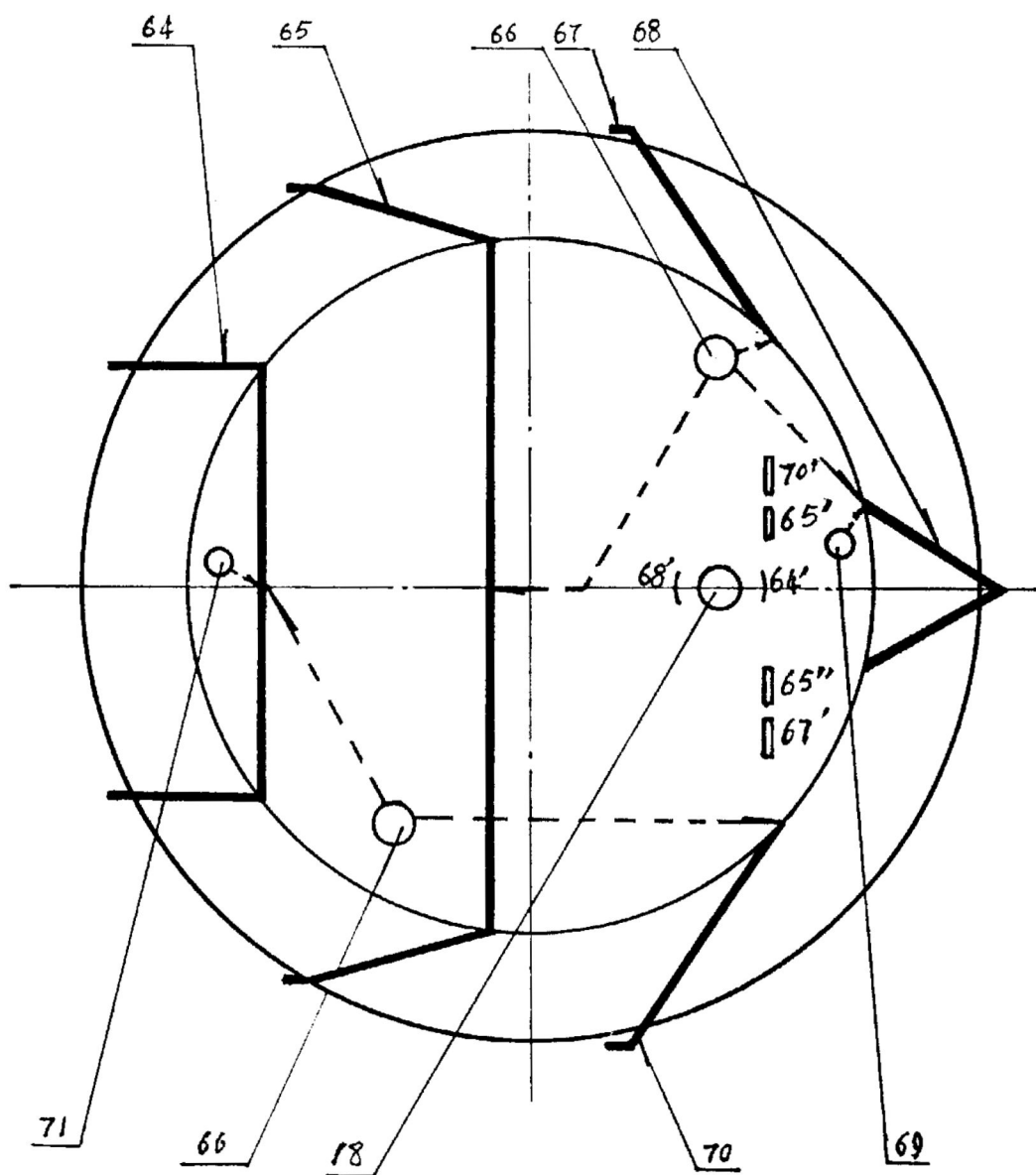


图 18



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106697283 A

(43)申请公布日 2017. 05. 24

(21)申请号 201611119504.0

(22)申请日 2016.12.09

(71)申请人 茂名高新技术产业开发区嘉舟创新
科技有限公司

地址 525000 广东省茂名市茂名高新技术
产业开发区恒基路139号4栋1509室

(72)发明人 陈俞任

(51)Int.Cl.

B64C 39/00(2006.01)

B64C 15/02(2006.01)

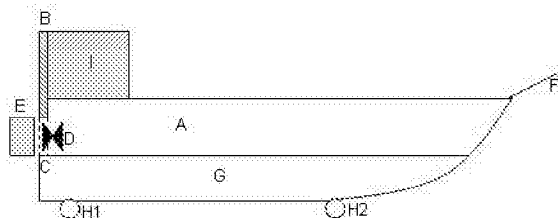
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)发明名称

飞碟

(57)摘要

公开了一种飞碟,是把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得升力和前进动力的飞行器。飞碟由碟腔、助动帆、洞口、螺旋桨、转向舵、升降舵、碟舱、伸缩轮组成。在外加动力的驱动下,螺旋桨把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得前进动力;碟腔内气压下降飞碟获得升力;助动帆前方气压下降,在不增加能耗的情况下飞碟获得更大的前进动力。跟机翼相比,由于碟壁的阻挡,碟腔内气压下降更明显,因此升力更大。



1. 一种飞碟,其特征是:飞碟由碟腔、助动帆、洞口、螺旋桨、转向舵、升降舵、碟舱、伸缩轮组成;助动帆是竖起的板,与碟腔后壁一体,底部是洞口,洞口后是转向舵,螺旋桨正对洞口,在外加动力的驱动下向后推气,大型飞碟可采用多洞口、多转向舵、多螺旋桨协同驱动;腔壁、腔底流线型,便于气体流动;碟腔下是碟舱,可载客载货;四个伸缩轮使飞碟能平稳停在地面,升空后缩回舱内减少阻力;操控转向舵、升降舵可使飞碟自由转向、升降;在外加动力的驱动下,螺旋桨把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得前进动力;碟腔上方气压下降飞碟获得升力;助动帆前方气压下降,在不增加能耗的情况下飞碟获得更大的前进动力。

2. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征是:所述的助动帆是一竖起的板,底部是洞口,螺旋桨正对洞口向后推气,助动帆前方气压下降,在不增加能耗的情况下获得更大的前进动力。

3. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征是:所述的侧帆是竖起的板,左右各一块,与助动帆、左右舱壁紧密连接成一体,其作用是阻挡左右两侧气体补充,使助动帆前方气压更低。

飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及一种飞碟,是把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得升力和前进动力的飞行器。

背景技术

[0002] 为了提高飞行器的升力和速度同时又节省能耗,发明人提交了多个发明申请。本方案把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得升力和前进动力的飞行器,特别是不增加能耗的助动帆,未见有先例,是世界首创。

发明内容

[0003] 用碟腔取代飞行器的翼,发明了把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得升力和前进动力的飞行器。

[0004] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案是:把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得升力和前进动力。

[0005] 本发明的有益效果是工艺简单、性能优异、节省能源,速快,升力大。助动帆在不增加能耗的情况下使飞碟获得更大的前进动力。

附图说明

[0006] 为了更好地说明本发明实施例或现有技术中的技术方案,下面将对实施例或现有技术描述中所需要的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本发明的一个实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动的前提下,还可以根据这些附图获得其他附图。

[0007] 图1是飞碟原理示意图。图中标注的部件是:A是碟腔,B是助动帆,C是洞口,D是螺旋桨,E是转向舵,F是升降舵,G是碟舱(客舱或货舱),H1是伸缩轮1,H2是伸缩轮2。飞碟共有四个伸缩轮。I是侧帆。

具体实施方式

[0008] 下面将结合本发明实施例中的附图,对本发明实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅仅是本发明一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本发明中的实施例,本领域普通技术人员在没有付出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本发明保护的范围。

[0009] 图1是飞碟原理示意图。飞碟由碟腔、助动帆、洞口、螺旋桨、转向舵、升降舵、碟舱、伸缩轮、侧帆组成。助动帆是竖起的板,与碟腔后壁一体,底部是洞口,洞口后是转向舵,螺旋桨正对洞口,在外加动力的驱动下向后推气,大型飞碟可采用多洞口、多转向舵、多螺旋桨协同驱动。腔壁、腔底流线型,便于气体流动。碟腔下是碟舱,可载客载货。四个伸缩轮使飞碟能平稳停在地面,升空后缩回舱内减少阻力。操控转向舵、升降舵可使飞碟自由转向、

升降。侧帆是竖起的板,左右各一块,与助动帆、左右舱壁紧密连接成一体,其作用是阻挡左右两侧气体补充,使助动帆前方气压更低。在外加动力的驱动下,螺旋桨把向上敞开的碟腔内的空气向后面的洞口推出而获得前进动力;碟腔上方气压下降飞碟获得升力;助动帆前方气压下降,在不增加能耗的情况下飞碟获得更大的前进动力。跟机翼相比,由于碟壁的阻挡,碟腔上方气压下降更明显,因此升力更大。碟腔结构简单坚固,大型碟腔的制造比机翼的制造简单、方便。大大地提高了飞行器的运载能力。飞碟的外形是头部向上收的长方体或流线体。

[0010] 助动帆是一竖起的板,底部是洞口,螺旋桨正对洞口向后推气,助动帆前方气压下降,在不增加能耗的情况下获得前进动力。

[0011] 侧帆是竖起的板,左右各一块,与助动帆、左右舱壁紧密连接成一体,其作用是阻挡左右两侧气体补充,使助动帆前方气压更低。

[0012] 螺旋桨加套筒,套筒与桨叶连成一体,使桨叶结构更坚固,能承受更高的转速,特别是1万转/分钟以上的超高转速。

[0013] 碟腔表面可贴太阳能薄膜采集太阳能作为动力。

[0014] 本领域普通技术人员可以理解:附图只是一个实施例的示意图,附图中的模块或流程并不一定是实施本发明所必须的。

[0015] 最后应说明的是:以上实施例仅用以说明本发明的技术方案,而非对其限制;尽管参照前述实施例对本发明进行了详细的说明,本领域的普通技术人员应当理解:其依然可以对前述实施例所记载的技术方案进行修改,或者对其中部分技术特征进行等同替换;而这些修改或者替换,并不使相应技术方案的本质脱离本发明实施例技术方案的精神和范围。

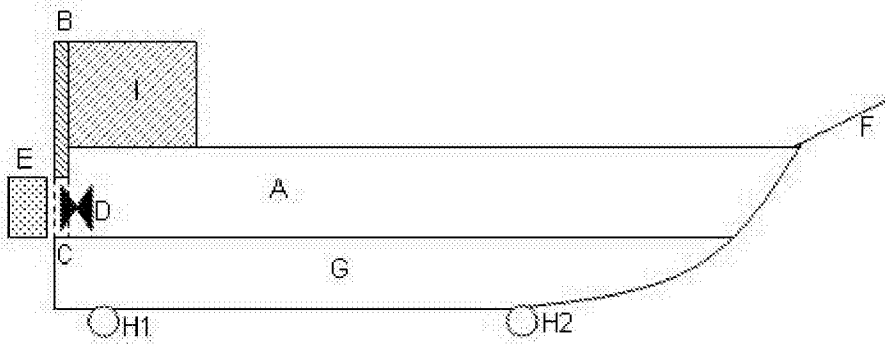


图1



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204233762 U

(45) 授权公告日 2015.04.01

(21) 申请号 201420529673.1

(22) 申请日 2014.09.15

(73) 专利权人 肇庆智力科技发展有限公司

地址 526238 广东省肇庆市高新技术开发区
工业园

(72)发明人 冯德强

(74) 专利代理机构 广州天河恒华智信专利代理

事务所(普通合伙) 44299

代理人 区长钊

(51) Int. Cl.

A63H 27/00(2006.01)

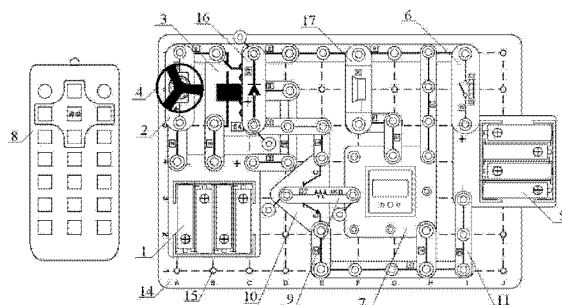
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

智能飞碟

(57) 摘要

本实用新型公开了一种智能飞碟,包括第一电源、电动机、继电器、飞碟、第二电源、开关模块、控制器、偏置电阻、三极管和导线模块,第一电源、电动机和继电器通过导线模块形成第一回路,飞碟安装在电动机上,控制器通过输出或停止高电平给偏置电阻来导通或截止三极管,从而控制继电器通断,使第一回路接通或断开。接通时,电动机带动飞碟高速旋转;断开时,电动机停止转动,由于惯性作用,飞碟从脱离电动机飞上天空。本实用新型将电动飞碟与电子积木结合,能够提高可玩性、趣味性和儿童动手能力,另外,通过控制器、偏置电阻、三极管和继电器来控制第一回路的通断,能够精确控制飞碟飞出的时间。



1. 一种智能飞碟,其特征在于,包括第一电源、电动机、继电器、飞碟、第二电源、开关模块、控制器、偏置电阻、三极管和导线模块,所述第一电源、电动机和继电器通过导线模块形成第一回路,所述飞碟安装在电动机上,所述继电器通过开关接点接入第一回路;所述第二电源、开关模块和控制器通过导线模块形成第二回路;所述偏置电阻一端连接控制器,另一端连接三极管基极;所述三极管发射极连接第二电源负极,所述三极管集电极连接继电器一线圈接点,所述继电器另一线圈接点连接第二电源正极;各模块的连接端均设有电路连接用的金属子母搭扣,金属子母搭扣包括金属子扣和金属母扣;还包括绝缘底板,绝缘底板上等距设有若干凸起,金属母扣与凸起扣合。

2. 根据权利要求1所述的一种智能飞碟,其特征在于,所述继电器两个线圈接点之间连接有二极管,所述二极管正极连接三极管集电极,所述二极管负极连接第二电源正极。

3. 根据权利要求1或2所述的一种智能飞碟,其特征在于,还包括喇叭,所述喇叭一端连接控制器,另一端连接第二电源正极。

智能飞碟

技术领域

[0001] 本实用新型涉及玩具技术领域,具体地说是一种智能飞碟。

背景技术

[0002] 电动飞碟一般是由飞碟和电动机组成,电动机带动飞碟高速旋转产生上升力,电动机断电停止时,由于惯性作用,飞碟从脱离电动机飞上天空,适合儿童玩耍和比赛。但是,目前的电动飞碟趣味性较低、可玩性差,且难以控制飞碟飞出的时间。因此,现有技术有待改进。

实用新型内容

[0003] 本实用新型针对上述存在的问题,提供一种可玩性高、趣味性强的智能飞碟。

[0004] 本实用新型为实现上述目的,采取以下技术方案予以实现:

[0005] 一种智能飞碟,包括第一电源、电动机、继电器、飞碟、第二电源、开关模块、控制器、遥控器、偏置电阻、三极管和导线模块,所述第一电源、电动机和继电器通过导线模块形成第一回路,所述飞碟安装在电动机上,所述继电器通过开关接点接入第一回路;所述第二电源、开关模块和控制器通过导线模块形成第二回路;所述偏置电阻一端连接控制器,另一端连接三极管基极;所述三极管发射极连接第二电源负极,所述三极管集电极连接继电器一线圈接点,所述继电器另一线圈接点连接第二电源正极;各模块的连接端均设有电路连接用的金属子母搭扣,金属子母搭扣包括金属子扣和金属母扣;还包括绝缘底板,绝缘底板上等距设有若干凸起,金属母扣与凸起扣合。

[0006] 使用时,通过遥控器控制控制器输出高电平信号给偏置电阻,三极管导通信号,继电器导通,从而接通第一回路,电动机带动飞碟高速旋转;当控制器停止输出高电平信号,三极管截止信号输出,继电器断开,从而断开第一回路,电动机停止转动,由于惯性作用,飞碟从脱离电动机飞上天空。

[0007] 优选地,所述继电器两个线圈接点之间连接有二极管,所述二极管正极连接三极管集电极,所述二极管负极连接第二电源正极。当继电器突然断开时,会产生逆向通断高压,损害三极管,因此,增设二极管有利于保护三极管。

[0008] 优选地,还包括喇叭,所述喇叭一端连接控制器,另一端连接第二电源正极。

[0009] 与现有技术相比,本实用新型的有益效果如下:本实用新型将电动飞碟与电子积木结合,能够提高可玩性、趣味性和儿童动手能力,另外,通过控制器、偏置电阻、三极管和继电器来控制第一回路的通断,能够精确控制飞碟飞出的时间。

附图说明

[0010] 图1为本实用新型一种智能飞碟的结构示意图;

[0011] 图2为本实用新型的导线模块结构爆炸图。

具体实施方式

[0012] 以下结合附图对本实用新型的实施例作详细描述。

[0013] 参见图 1 ~ 2, 一种智能飞碟, 包括第一电源 1、电动机 2、继电器 3、飞碟 4、第二电源 5、开关模块 6、控制器 7、遥控器 8、偏置电阻 9、三极管 10 和导线模块 11, 第一电源 1、电动机 2 和继电器 3 通过导线模块 11 形成第一回路, 飞碟 4 安装在电动机 2 上, 继电器 3 通过开关接点接入第一回路; 第二电源 5、开关模块 6 和控制器 7 通过导线模块 11 形成第二回路; 偏置电阻 9 一端连接控制器 7, 另一端连接三极管 10 基极; 三极管 10 发射极连接第二电源 5 负极, 三极管 10 集电极连接继电器 3 一线圈接点, 继电器 3 另一线圈接点连接第二电源 5 正极; 各模块的连接端均设有电路连接用的金属子母搭扣, 金属子母搭扣包括金属子扣 12 和金属母扣 13; 还包括绝缘底板 14, 绝缘底板 14 上等距设有若干凸起 15, 金属母扣 13 与凸起 15 扣合。

[0014] 使用时, 通过遥控器 8 控制控制器 7 输出高电平信号给偏置电阻 9, 三极管 10 导通信号, 继电器 3 导通, 从而接通第一回路, 电动机 2 带动飞碟 4 高速旋转; 当控制器 7 停止输出高电平信号, 三极管 10 截止信号输出, 继电器 3 断开, 从而断开第一回路, 电动机 2 停止转动, 由于惯性作用, 飞碟 4 从脱离电动机 2 飞上天空。

[0015] 继电器 3 两个线圈接点之间连接有二极管 16, 二极管 16 正极连接三极管 10 集电极, 二极管 16 负极连接第二电源 5 正极。当继电器 3 突然断开时, 会产生逆向通断高压, 损害三极管 10, 因此, 增设二极管 16 有利于保护三极管 10。

[0016] 本实用新型还包括喇叭 17, 喇叭 17 一端连接控制器 7, 另一端连接第二电源 5 正极。控制器 7 通过喇叭 17 输出声音, 包括音乐、提示飞碟起飞的时间等。

[0017] 本实用新型将电动飞碟与电子积木结合, 能够提高可玩性、趣味性和儿童动手能力, 另外, 通过控制器、偏置电阻、三极管和继电器来控制第一回路的通断, 能够精确控制飞碟飞出的时间。

[0018] 惟以上所述者, 仅为本实用新型之较佳实施例而已, 当不能以此限定本实用新型实施之范围, 即大凡依本实用新型权利要求及实用新型说明书所记载的内容所作出简单的等效变化与修饰, 皆仍属本实用新型权利要求所涵盖范围之内。此外, 摘要部分和标题仅是用来辅助专利文件搜寻之用, 并非用来限制本实用新型之权利范围。

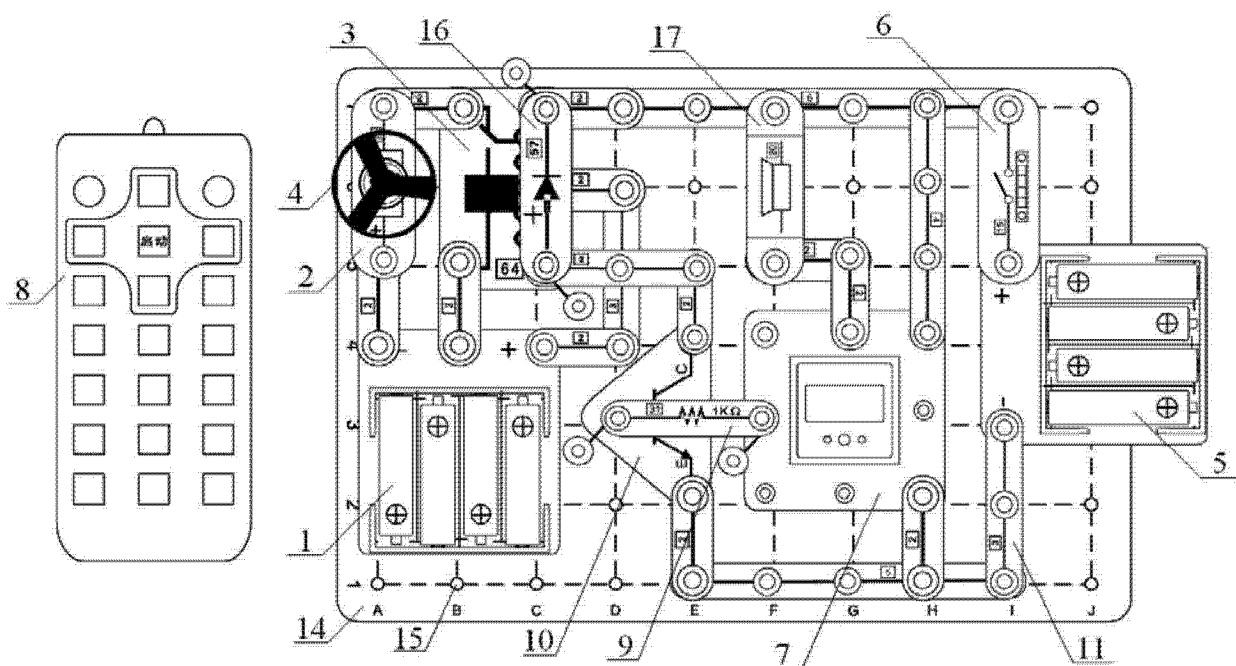


图 1

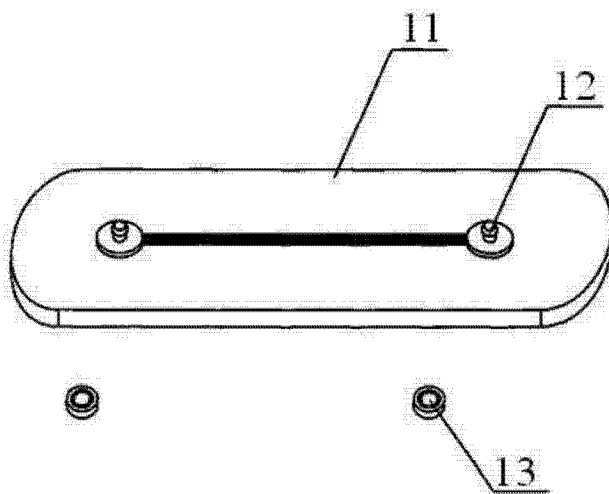


图 2



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104477392 A

(43) 申请公布日 2015. 04. 01

(21) 申请号 201410615987. 8

(22) 申请日 2014. 10. 29

(66) 本国优先权数据

201410216155. 9 2014. 05. 22 CN

(71) 申请人 杨成志

地址 138000 吉林省松原市宁江区江南汇鑫
小区 4 单元 601 室

(72) 发明人 杨成志

(51) Int. Cl.

B64C 39/06(2006. 01)

权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 发明名称

载人飞碟

(57) 摘要

1、“载人飞碟”是发明人发明的碟形飞行器。主要依据机械动力学原理和空气动力学原理飞行。整体外观结构由 1、螺旋桨、2、顶盘、3、平衡器上层、4、平衡器下层、5、底盘、6、涡轮发动机、7、减震器等部件组成。2、“载人飞碟”发明创新之处，就是把载人飞行器设计成碟形，这种碟形设计非常有利于气流流动，使飞碟升降自如，没有阻力。3、“载人飞碟”顶盘和底盘中间没有两层平衡器，使飞碟能够平稳飞行。4、“载人飞碟”用途广泛。可载人，载货，抢险，救灾，航拍，旅行等。5 “载人飞碟”不需跑道，垂直升降，是未来主要交通工具之一。

1. 载人飞碟是发明人发明的碟形飞行器,发明人把它命名为载人飞碟,载人飞碟主要依据空气动力学原理和机械动力学原理飞行。整体外观结构由 1、螺旋桨 2、顶盘 3、平衡器上层 4、平衡器下层、5、底盘、6、涡轮发动机 7、减震器等部件组成,本项发明的整体外观结构属于国内国际首创,填补国内国际空白。

2. “载人飞碟”升降由螺旋桨完成,在螺旋桨作用下会产生大量气流,气流沿着螺旋桨挡板下方,从顶盘尖顶部向下流动,从而产生向上推力,使飞碟向上升起,升到适当高度后,关闭升降发动机或低速运行,同时起动直飞发动机(涡轮发动机),直飞由涡轮发动机完成。飞行时靠两层平衡器,使飞碟能够平稳飞行。“平衡器”技术有四项,(1)平衡器的圆形设计(2)两层平衡器的巧妙连接(3)两层平衡器的间距。(4)两层平衡器边缘外露尺寸。

3. 载人飞碟垂直升降的最大技术特征就是对“顶盘”,和“底盘”的碟形设计,这种外形设计阻力小,升力大,可迅速升空和降落,也可缓慢升空和降落,“顶盘”和“底盘”的碟形设计,是本项发明的主要技术特征。

4. “载人飞碟”由于“平衡器”的科学设计;底盘的碟形设计;以及“平衡器”上层与下层的巧妙连接和“平衡器”下层与“底盘”的巧妙连接,所以在机械动力作用下和空气动力作用下,会产生浮力。使飞碟能够在空中悬浮“载人飞碟”的悬浮技术,是本项发明的创新和重要技术特征。

载人飞碟

[0001] 1、技术领域：航空。

[0002] 2、背景技术：空气动力学与机械动力学

3、发明内容：

[0003] (1) “载人飞碟”是发明人通过十一年的不懈努力，经过上千次的试验，修改和不断完善，最终由有关专家指导，设计完成的碟形飞行器，发明人把它命名为“载人飞碟”。

[0004] (2) “载人飞碟”主要依据空气动力学与机械动力学原理飞行，升降由螺旋桨完成，在螺旋桨的作用下会产生气流，气流沿着螺旋桨档板下方，从“顶盘”尖顶部向下流动，从而产生向上推力。使飞碟向上升起，升到适当高度后关闭升降发动机或低速运行。同时启动直飞发动机（涡轮发动机）直飞由涡轮发动机完成，飞行时靠两层平衡器，使飞碟能够平稳飞行。

[0005] (3) “载人飞碟”无论是外观设计还是内部结构，都是国内、国际首创，填补国内、国际空白。整体外观呈碟形，这种外观设计既有升力，可迅速升空，又有浮力，可以在空中悬浮。而且非常有利于气流流动，使飞碟升降自如，没有阻力。

[0006] (4) “载人飞碟”整体外观结构由 1、螺旋桨、2、顶盘、3、平衡器上层、4、平衡器下层、5、底盘、6、涡轮发动机、（发动机在内部，外观只能看见涡轮）、7、减震器等部件组成。总高 2600 毫米，平衡器直径 3200 毫米，飞行高度 5-1000 米，可自由选择，设计最高时速 800 千米。

[0007] (5) “载人飞碟”属于小型民用飞行器，不需卫星及地面导航，主要是以公路或铁路为航线，在公路或铁路上方飞行。也可自由穿梭于城市楼群之间，不需跑道，垂直升降。是未来主要交通工具之一。

[0008] (6) “载人飞碟”用途广泛，它可以是“载人旅行飞碟”、“抢险救援飞碟”、“的士飞碟”还可以是“航拍”“勘探”“巡查”“特快邮件传递”等专业用途的飞碟。比如：高层楼房火灾，它可以悬浮在楼房上空，对被困人员进行救助、灭火等；水灾，它可以低空救援或传递救援物品；塌方，泥石流、山体滑坡、车船靠不上，它可以快速救助遇险人员；一家人乘飞碟旅行，当天可往返祖国最南端和最北端。

[0009] 4、附图说明：图 1 是螺旋桨俯视图，图 2 是顶盘侧视图，图 3 是平衡器上层仰视图，图 4 是平衡器下层俯视图，图 5 是底盘和涡轮发动机外露部分涡轮侧视图，图 6 是机械仓底部整块铝合金板及 8 根支撑特种钢管侧视图，图 7 是机械仓底部俯视图，图 8 是载人仓内部图，图 9 是载人飞碟整体外观结构俯视图，图 10 是整体外观结构仰视图，图 11 是整体外观结构侧视图（后视图），图 12 是整体外观结构正视图（前视图）

5、具体实施方式：

[0010] (1) 螺旋桨（附图 1）用专用航空材料制成，螺旋桨档板直径 2400mm，螺旋桨传动轴直径 100mm，传动轴与机械仓内升降发动机相连接。

[0011] (2) 顶盘（附图 2）。用抗冲击轻质航空材料制成，顶盘盘口直径 2800mm。用 16 只

直径 10mm 的螺丝与平衡器上层相连接。

[0012] (3) 平衡器上层 (附图 3) 用厚 10mm 的整块特种铝合金板制成, 直径 3200mm, 由 8 根外径 50mm, 壁厚 10mm, 长 1500mm 的特种钢管与机械仓底部的整块特种铝合金板 (附图 6) 相连接, 构成整个飞碟的主体骨架。

[0013] (4) 平衡器上层与平衡器下层用厚 10mm, 宽 400mm, 长 7536mm 的特种铝合金板制成的直径 2400mm 的圆筒相连接 (附图 3)

[0014] (5) 平衡器下层 (附图 4) 用厚 10mm 的整块特种铝合金板切割而成, 宽 400mm, 内径 2400mm, 外径 3200mm。

[0015] (6) 底盘 (附图 5) 用抗冲击轻质航空材料制成, 底盘盘口直径 2800mm, 由 16 只直径 10mm 的螺丝与平衡器下层相连接, 涡轮发动机外露部分, 在底盘中下部。

[0016] (7) 4 套减震器 (视图省略), 安装在飞碟底部减震仓内与只高强度轮胎相连接, 飞碟降落地面后, 可在地面行驶, 飞碟在空中飞行时, 轮胎收回至减震仓内。

[0017] (8) 飞碟内部结构分四层。

[0018] 第一层即最底部为减震仓 (视图省略)

[0019] 第二层为机械仓 (附图 7) 直飞发动机 (涡轮发机) 升降发动机 (螺旋桨动力源)、燃油箱安装在第二层。

[0020] 第三层载人仓 (附图 8) 仪器、仪表, 开关等 (视图省略) 安装在第三层。

[0021] 第四层为配电仓, 即平衡器上层以上部分, 也就是整个顶盘内。

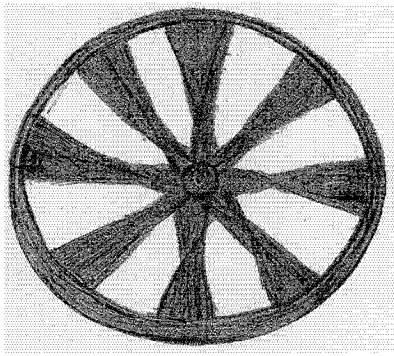


图 1

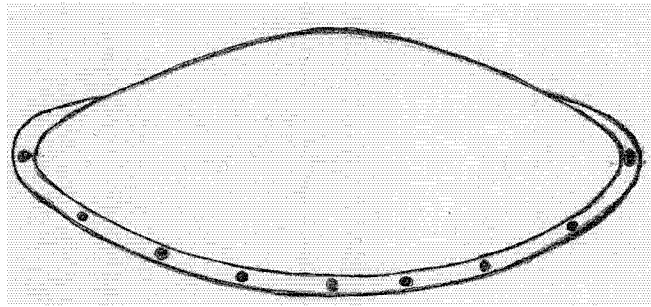


图 2

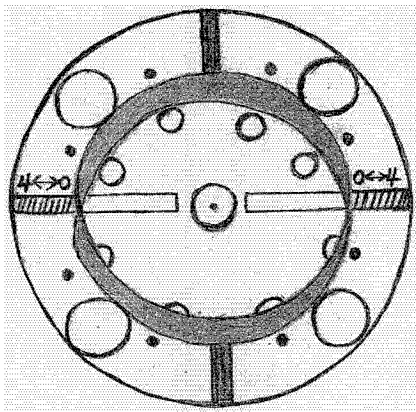


图 3

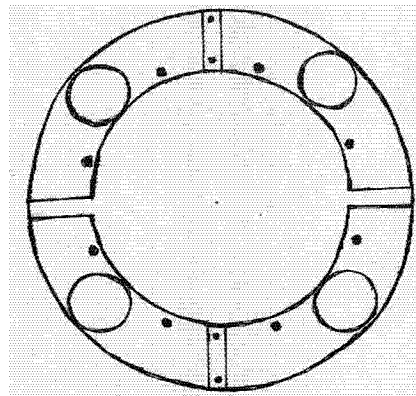


图 4

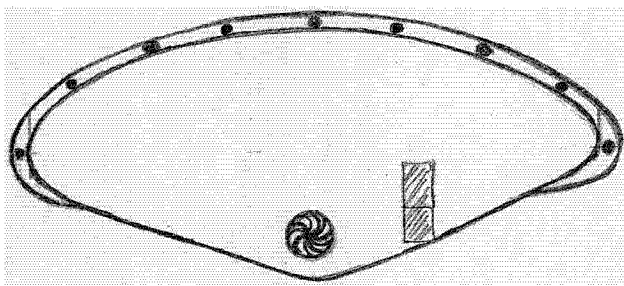


图 5

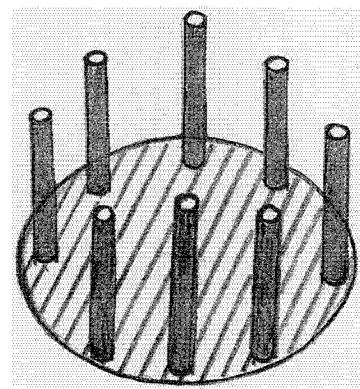


图 6

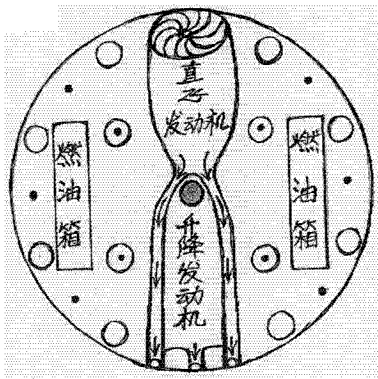


图 7

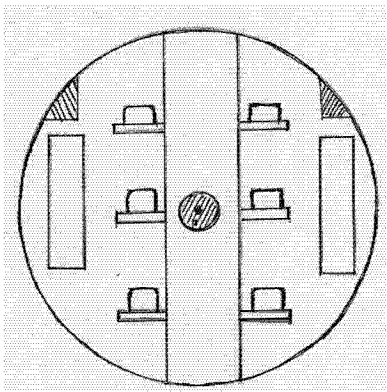


图 8

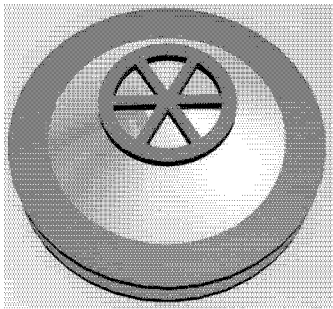


图 9

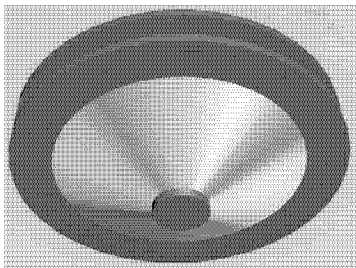


图 10

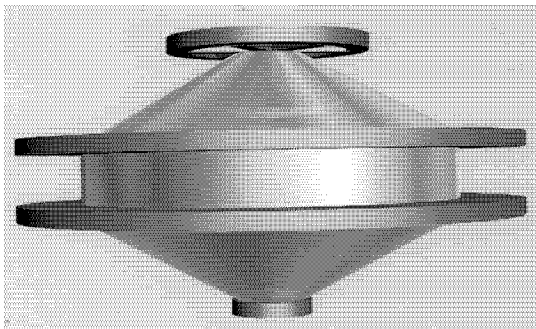


图 11

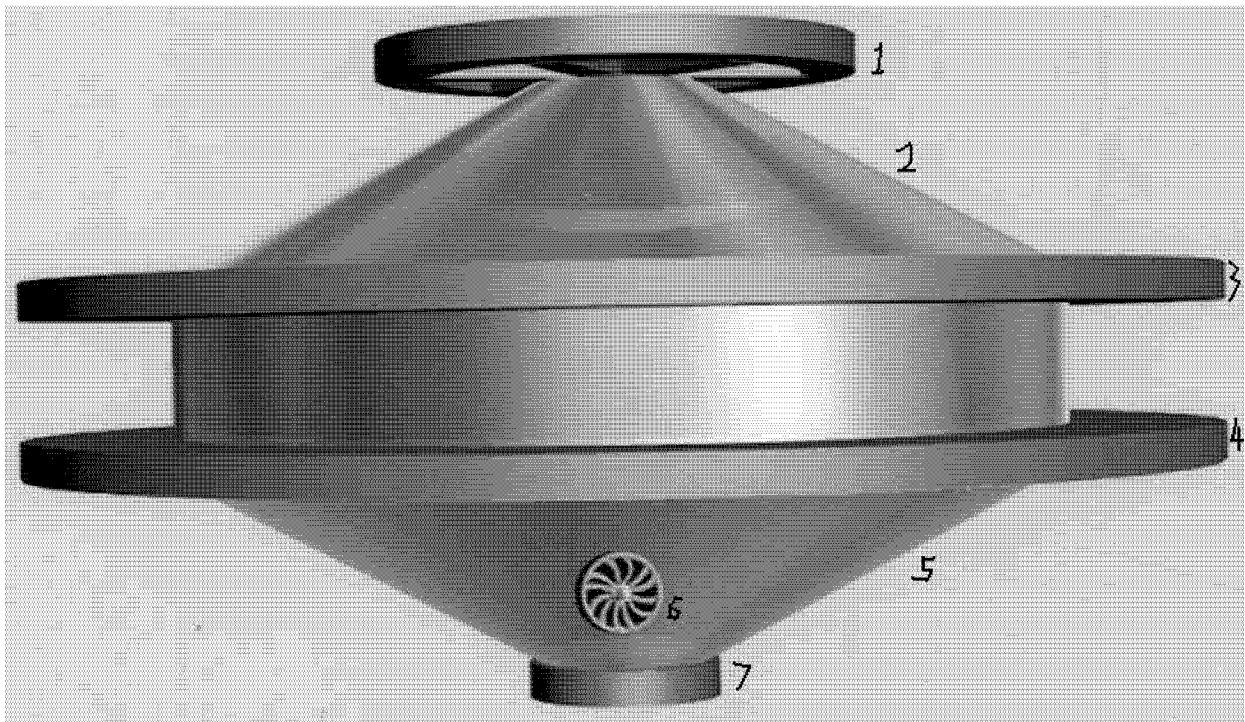


图 12



[12]实用新型专利说明书

[21] ZL 专利号 93202414.9

[51]Int.Cl⁵

A63B 65 / 10

[45]授权公告日 1994 年 1 月 12 日

[22]申请日 93.2.10 [24]颁证日 93.11.28

[73]专利权人 张练进

地址 100036北京市西三环中路3号

[72]设计人 张练进 张 杰

[21]申请号 93202414.9

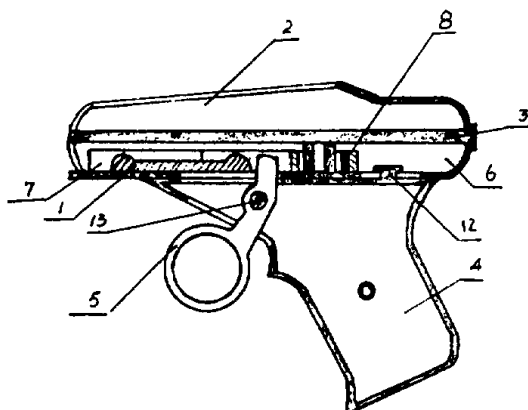
说明书页数:

附图页数:

[54]实用新型名称 空中飞碟

[57]摘要

本实用新型是一种适合室内外一人或多人娱乐的弹射玩具，由飞碟弹射装置、飞碟等组成。其特点在于通过弹射发射装置，飞碟可在空中飞行旋转，并能散射出亮光和接收对方弹来的飞碟。具有趣味性和娱乐性，是儿童少年的理想玩具。



(BJ)第 1452 号

权 利 要 求 书

1. 一种由弹射装置、板机装置、飞碟装置组成的空中飞碟，其特征在于发射装置中固定有一个夹式装置。
2. 如权利要求1所述的空中飞碟，其特征在于夹簧一侧有一凸齿，飞碟置于夹簧中，板机头在飞碟后面。
3. 如权利要求1所述的空中飞碟，其特征在于弹射装置上端为飞碟接收装置。
4. 如权利要求1所述的空中飞碟，其特征在于飞碟中安装有发光装置。

空中飞碟

本实用新型涉及一种室内外娱乐器具，属玩具类产品。

目前市场上现有的同类产品，有的结构复杂，造价高；有的过于简单，娱乐性不强。如空中乒乓球，虽能接发，但球在空中不旋转。

本实用新型的目的是要提供一种结构简单，性能可靠，并可多人对射玩乐的空中飞碟。空中飞碟是一种娱乐性很强的玩具。通过扣动板机，可使飞碟弹射出击，并在空中飞行。

本实用新型由弹射装置、板机装置、飞碟装置等组成，通过这些装置，达到本实用新型的目的。弹射装置是这样构成的：发射盘中固定一个夹式弹簧，飞碟置于夹式弹簧中，使夹使弹簧张开（受力），并被夹式弹簧上凸齿卡定。飞碟处于待发状态，接收盘位于发射盘上方，粘接固定。板机装置的构成为：板机装在

握把上，轴销定位，机头位于夹式弹簧两夹之中，于飞碟的后方。扣动板机，机头向前推移飞碟，使飞碟脱离夹簧凸齿，在夹式弹簧的弹力作用下弹出。在夹弹单侧凸齿的作用下旋转，飞碟在空中作旋转飞行。

飞碟装置的构造是这样的：电池位于飞碟正中，发光管位于飞碟一侧，电源接通片位于电池的另一侧，且有一小槽，内置小钢球一颗。飞碟在旋转飞行中，由于离心力的作用下，小钢球滚向电源接通片，接通电源，发光管互作。

下面结合图一、二、三、四、五、六详细说明本实用新型的细节及使用情况。

1. 飞碟 2. 飞碟接收盘盖 3. 飞碟接收盘 4. 握把
5. 板机 6. 飞碟发射盘 7. 夹簧 8. 夹簧固定销
9. 挂销机 10. 板扣机 11. 夹簧定位销 12. 挂销
13. 板机定位销 14. 电源卡 15. 电源接触开关
16. 钢球 17. 发光管

其使用过程如下：

图1为空中飞蝶的剖示图，图二为飞蝶的结构图。

当飞蝶1通过板机5击发在空中旋转时，钢珠16 在离心力的作用下向圆周边缘运动，此时压迫电源接触开关15，使其电路接通，点亮发光二极管17。图三、图四、图五、图六均为空中飞蝶的部件示意图。叙述整个使用过程如图一所示：将飞蝶1装入卡簧7，扣动板机5，推动飞蝶1向前运动，在夹簧7弹力的使用下，飞蝶1 被弹出，飞蝶1在夹簧7侧凸齿的使用下作自旋并飞行。钢球16在离心力的使用下，滚向电源接触开关15 接通电源，发光管17发光，在空中形成一光环。

说明书附图

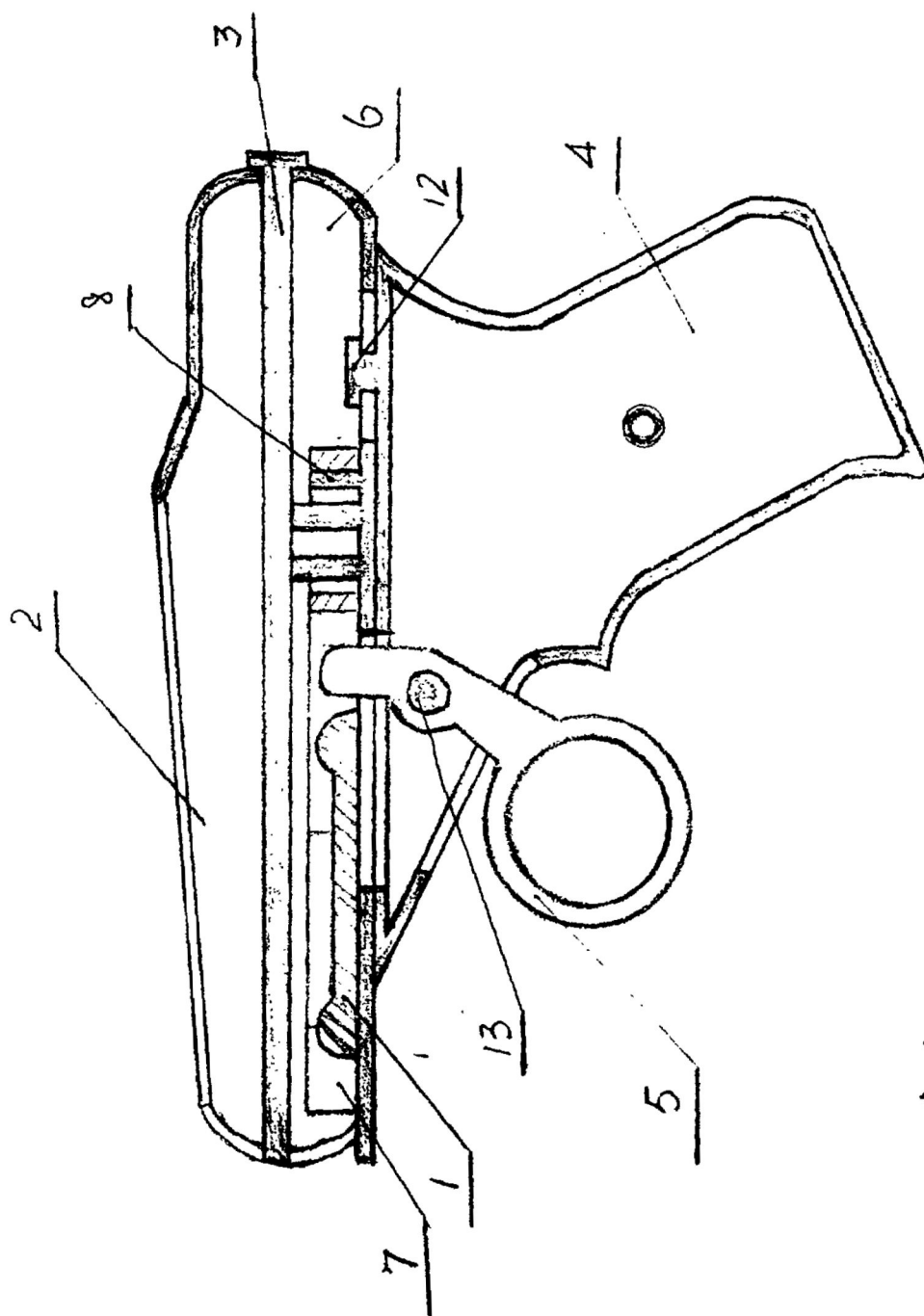


图 1

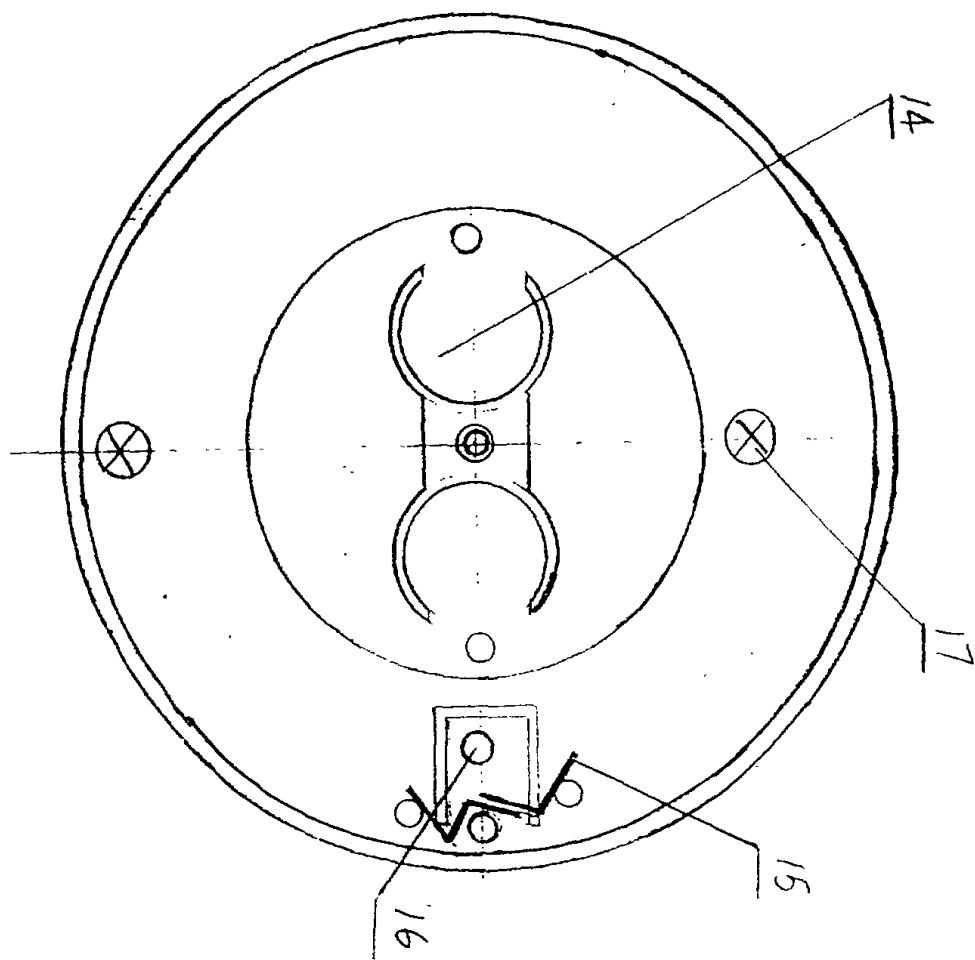


圖 2

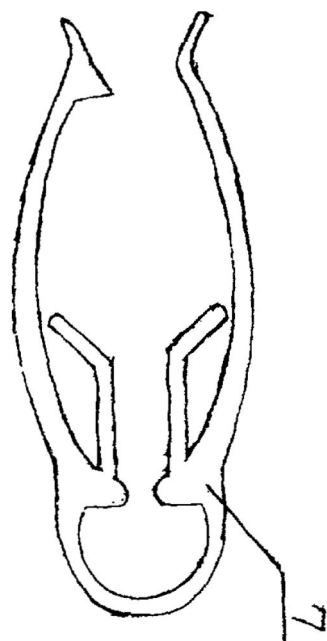


图 3

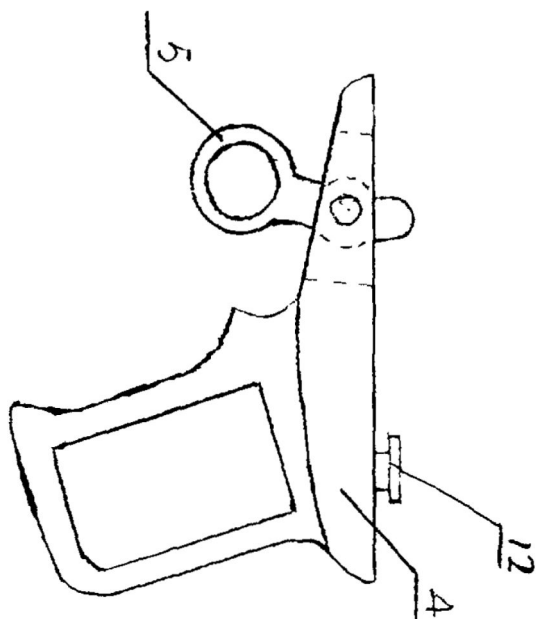


图 4

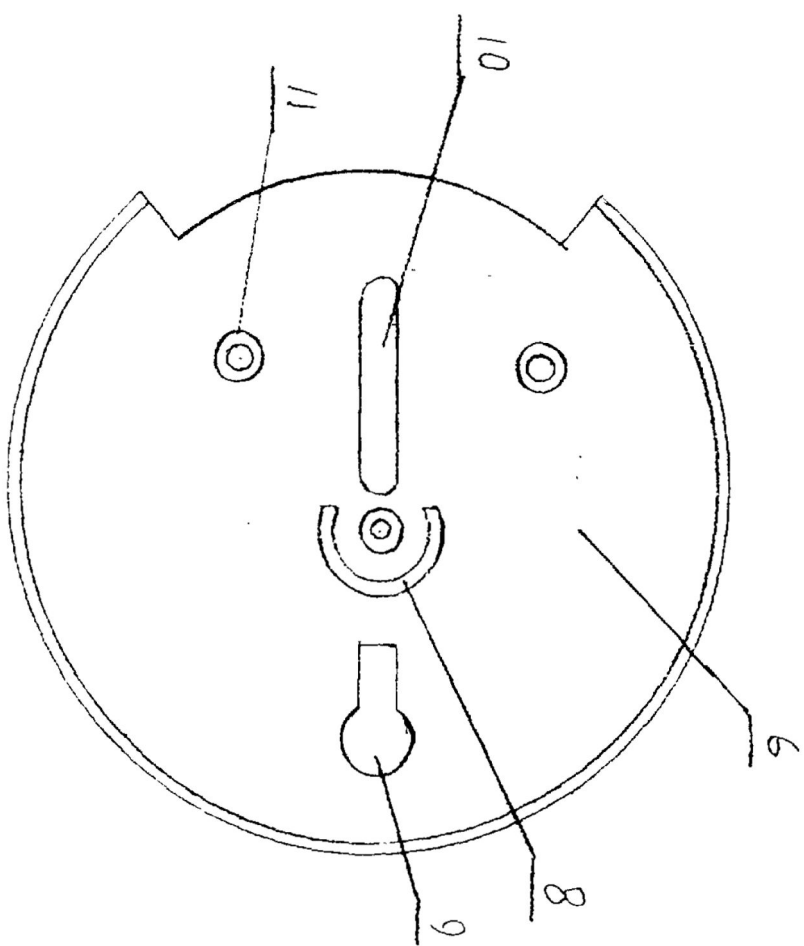


图 5

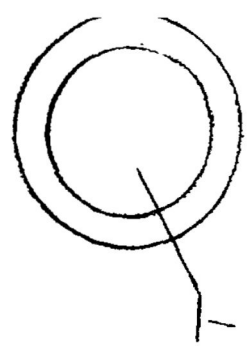


图 6



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203996891 U

(45) 授权公告日 2014. 12. 10

(21) 申请号 201420298084. 7

(22) 申请日 2014. 06. 05

(73) 专利权人 李庆宏

地址 214021 江苏省无锡市南长区五星家园
132 — 103 室

(72) 发明人 李庆宏

(74) 专利代理机构 无锡市大为专利商标事务所
(普通合伙) 32104

代理人 殷红梅 韩凤

(51) Int. Cl.

B64C 29/00 (2006. 01)

B64C 39/06 (2006. 01)

B64C 11/46 (2006. 01)

B64D 27/24 (2006. 01)

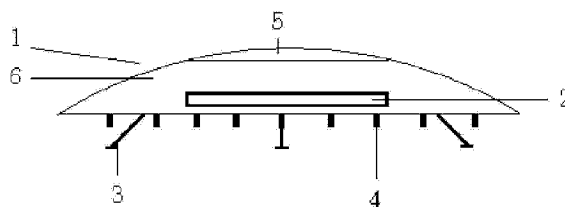
权利要求书1页 说明书3页 附图1页

(54) 实用新型名称

可直升光飞碟

(57) 摘要

本实用新型提供了一种可直升光飞碟,其在飞碟本体表面铺设光电转换片,光电转换片连接到位于飞碟本体内部的蓄电池组,在飞碟本体的底盘上设有多个能够转向的电动螺旋桨组成的阵列,电动螺旋桨的驱动装置连接到飞碟的控制系统,所述蓄电池组连接到电动螺旋桨以及飞碟的控制系统电源输入端;在飞碟本体的底盘上还设有落地支架。本实用新型的优点首先是无油耗、飞行成本低、无污染,无需机场直接升降加平流层高速巡航能大大提高适用性,且与目前带机翼锥头长圆柱形的飞机相比结构简单、易操控、载客货空间大、机动性高。



1. 可直升光飞碟,包括飞碟本体(1),其特征是:所述飞碟本体(1)表面铺设光电转换片(6),光电转换片(6)连接到位于飞碟本体(1)内部的蓄电池组(2),在飞碟本体(1)的底盘上设有多个能够转向的电动螺旋桨(4)组成的阵列,电动螺旋桨(4)的驱动装置连接到飞碟的控制系统,所述蓄电池组(2)连接到电动螺旋桨(4)以及飞碟的控制系统电源输入端;在飞碟本体(1)的底盘上还设有落地支架(3)。

2. 如权利要求1所述的可直升光飞碟,其特征是,所述飞碟本体(1)具有一个平整底部和上凸的飞行舱,顶部为驾驶舱(5)。

3. 如权利要求1所述的可直升光飞碟,其特征是,所述电动螺旋桨(4)的旋转面由电机控制在水平面和垂直水平面之间旋转。

4. 如权利要求1所述的可直升光飞碟,其特征是,所述电动螺旋桨(4)通过万向节(8)安装在底盘上的支架(7)上。

可直升光飞碟

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种飞行器,具体是一种可直升光飞碟。

背景技术

[0002] 目前世界上的大型商用飞机采用横截面上凸下平的固定机翼,高速平移时机翼上方的压强比下方的压强小产生升力;其能源采用燃油,既成本高又有空气污染。

[0003] 另外,目前大型商用飞机所使用的高性能航空发动机设计复杂、技术难度高(美、英、法、俄能生产),要实现螺旋桨能在向下和向后之间 90 度转向会使结构更复杂或代价高昂,而若安装多台发动机部分产升力、部分产推力又大增成本代价高昂,故一般还是飞机归飞机、直升机归直升机,还没有大型商用飞机这么操作。

[0004] 另一方面,目前蓄电池技术不断发展使得采用大量蓄电池为起降时短暂提供大量动力以直升起降成为可能,同时单晶硅/多晶硅光电转换片因技术进步成本大幅降价,光电转换效率上升,按 4 元 1 瓦计算,1500 千瓦功率光电转换片组的价格只是 600 万元,已完全适合大规模商业应用的需要。

发明内容

[0005] 本实用新型的目的是克服现有技术中存在的不足,利用现有光电转换技术、蓄电池技术的进步,并从结构上加以改进,提供一种可直升光飞碟,来部分替代目前每次飞行油耗成本高、有害环保的大型商用飞机。

[0006] 按照本实用新型提供的技术方案,所述的可直升光飞碟包括飞碟本体,所述飞碟本体表面铺设光电转换片,光电转换片连接到位于飞碟本体内部的蓄电池组,在飞碟本体的底盘上设有多个能够转向的电动螺旋桨组成的阵列,电动螺旋桨的驱动装置连接到飞碟的控制系统,所述蓄电池组连接到电动螺旋桨以及飞碟的控制系统的电源输入端;在飞碟本体的底盘上还设有落地支架。

[0007] 具体的,所述飞碟本体具有一个平整底部和上凸的飞行舱,顶部为驾驶舱。

[0008] 具体的,所述电动螺旋桨的旋转面由电机控制在水平面和垂直水平面之间旋转。

[0009] 具体的,所述电动螺旋桨通过万向节安装在底盘上的支架上。

[0010] 本实用新型的优点是:大胆抛弃机翼而代之以圆盘形的机体设计,同时采用大面积光电转换片以产生可观电能作为巡航动力、采用大量蓄电池作为直升起降的动力,采用大量可转向的电动螺旋桨,使飞碟既可以很方便地将电能用于产生升力和产生推力之间切换实现可直升起降、又提高电能转换成推力的效率、并大大增加飞碟的机动性。

附图说明

[0011] 图 1 是可直升光飞碟侧视图。

[0012] 图 2 是可直升光飞碟仰视图。

[0013] 图 3 是可直升光飞碟螺旋桨安装示意图。

具体实施方式

[0014] 下面结合附图和实施例对本实用新型作进一步说明。

[0015] 本实用新型涉及一种大型飞行器,具体是采用大量光电转换片和蓄电池组作为主要能源,机体形状设计成下平上凸的圆盘形使机体本身就可以达到机翼的效果在平飞时产生升力,同时亦可将电动螺旋桨转向下同直升机方式产生升力,使之能够不需要专用机场直升起降,故名“可直升光飞碟”。

[0016] 如图 1,2 所示,本实用新型在飞碟本体 1 表面铺设大面积的光电转换片 6 (比如 8000 平方米),光电转换片 6 连接到位于飞碟本体 1 内部的蓄电池组 2(比如 50 吨镍氢蓄电池),在飞碟本体 1 的底盘上设有多个能够转向的电动螺旋桨 4 组成的阵列(比如 64 台直径 2 米的螺旋桨),使飞碟能够直升起降。电动螺旋桨 4 的驱动装置连接到飞碟的控制系统,所述蓄电池组 2 连接到电动螺旋桨 4 以及飞碟的控制系统电源输入端;采用光电转换片加蓄电池组将太阳能为电能作为主要能源。在飞碟本体 1 的底盘上还设有落地支架 3。

[0017] 在本实用新型的一个实施例中,所述飞碟本体 1 具有一个平整底部和上凸的飞行舱,无机翼,顶部为驾驶舱 5。整体为一个高度小于球半径的球缺,如图 1。如图 3 所示,所述电动螺旋桨 4 通过万向节 8 安装在底盘上的支架 7 上。电动螺旋桨 4 的旋转面由电机控制在水平面和垂直水平面之间旋转。

[0018] 首先我们要解决起降问题。假设光飞碟直径 100 米高 12 米,折合阳光直射总面积是 $3.14 \times 50 \times 50 = 7850$ 平方米,但因光电转换片是贴在盘形表面上,故面积要大些,能多吸收漫反射阳光,不过要扣除顶部驾驶舱一小块不贴光电转换片,总产电功率大概可按 8000 平方米 $\times 0.15$ 千瓦计算,即 1200 千瓦。这样的功率用来推动巡航是差不多了,但离能直升起降则还差很远。即使按比较理想的 1 千瓦转 10 公斤推力计算也只能抬起 12 吨的重量,那直径 100 米高 12 米飞碟的自重估计可总得超过 100 吨的。对此可用大量蓄电池组解决。

[0019] 太阳能发电势必会使用蓄电池,以便在用不着那么多电能的时候给蓄电池充电,不过我们用大量蓄电池主要为直升起降时提供大升力。目前镍氢蓄电池的性能是大约 1 公斤总电量 60 — 120 瓦小时、功率 500 — 1000 瓦,按 1 公斤总电量 60 瓦小时、功率 600 瓦计算,也即 50 吨可产生 30000 千瓦的功率,持续 0.1 小时即 6 分钟,这样理想状况下可抬起 300 吨重,扣除自身 50 吨有效载荷 250 吨,基本实用。这种情况下光电转换片组所发电可大部分用于提供推力,完全可以在蓄电池电量从蓄满到消耗掉一半之前将飞碟加速到升力抬得起飞碟。为什么要确保起飞不消耗超过蓄电池电量的一半呢? 因为要留足够的蓄电池电量用于安全降落。若蓄电池电量不够那就先在空中以较低能耗巡航,以所发电力的大部分给蓄电池充电。

[0020] 以整个机体的圆盘形设计代替当前的机翼方式将使相同速度下获得的升力更大,参见图 1。这种设计现在之所以可行也和使用太阳能替代燃油发动机有关。现有的民用飞机因为有个固定的发动机喷口方向,那么带机翼锥头长圆柱形空气阻力还是要比圆盘形小一点,设计成圆盘状没什么优势。但在使用太阳能电力驱动多个可转向电动螺旋桨的情况下圆盘形的设计就显出很多好处了。

[0021] 采用太阳能和电动螺旋桨可以很方便地实现相比于目前燃油发动机的两个重要

改进：

[0022] 一、首先是可以安装很多电动螺旋桨，图 2 中底盘上画了 64 个，具体当然可根据实际情况确定。这可以提高能量转化成推力的效率。

[0023] 二、电动螺旋桨可任意控制方向。这样既可实现直升，又增加机动性，亦可提高能量转化成推力的效率。

[0024] 为什么不是部分专向下产生升力，部分专向后产推力呢？反正可以很方便地分配各发动机电力。答案是相同功率的电力驱动多台螺旋桨比驱动少台能得到更大的总推力。

[0025] 因为电动螺旋桨产生推力的原理和机翼产生升力的原理是一样的，机翼以上凸下平的横截面加高速平移使得机翼上方的压强比下方的压强小而产生升力，螺旋桨则是内凸外平。一般相同形状的机翼速度越快、面积越大产生的推力越大。

[0026] 螺旋桨做旋转运动，其根部运动速度慢产生推力小受力也小，顶部运动速度快产生推力大受力也大，这容易使螺旋桨顶部受损坏甚至折断，故高速运动的航空发动机螺旋桨为了避免种情况发生把螺旋桨根部迎角做大些由根部至顶部迎角逐渐减小、宽度也更变窄使螺旋桨整体长度方向上所产生的推力大致各点相等。那么若将驱动一台的电力驱动两台或多台使得速度慢下来，而面积增大，则可以不用由根部至顶部减小迎角和变窄宽度，这样就可以产生比一台多的总推力。分配给 20 台也比分配给 10 台所得总推力大。所以多个电动螺旋桨可转向是比不可转向更高效的设计。

[0027] 如本例中若 64 台可转向电动螺旋桨改成 32 台专门向下产升力，32 台专门向后产推力，那么无论是升力还是推力都不及 64 台产升力、64 台产推力。

[0028] 如此设计的可直升光飞碟首先最明显的一个优点是油耗 0、无污染，而这是目前航空公司的主要运营成本，也是航空公司对公众利益的主要损害；另一个重要优点是可直升，无需机场跑道，也即在比如足球场、城市广场等宽阔地面就可起降，适用范围比传统飞机广，且可没有跑道限制可做得很大；第三是因为圆形无方向，加上可很方便地通过调节各电动螺旋桨电力和方向操控飞碟，整个比目前形状燃油的飞机好操控得多，要实现自动驾驶也容易得多，机动性也大得多；第四个重要优点是停在地面时可为地面供电，若按 1 度电 1 元计算 1200 千瓦的可直升光飞机每小时可产价值 1200 元的电，一天按 10 小时发电时间计算即 1.2 万元，也颇可观；第五是虽然稍慢一点但空间较大，能让乘客可坐可卧可休闲娱乐。

[0029] 缺点则首先是功率重量比还是不及目前的燃油飞机，由此加速起来慢，最终能达到的巡航速度则也会稍慢些；另一个主要缺点是只适宜在有太阳光的地方航行，不能长时间在黑暗处航行，由此需要合理安排航班，因无需跑道起降，可比较容易地做到合理安排航班；第三是体积大停地面时占地面积大。

[0030] 本实用新型是个使用光伏产品的好实例。目前不少光伏生产企业虽有政策扶持但因市场需求不够而亏损，本实用新型若能投入应用会产生大量需求扶持不少光伏企业。

[0031] 综上所述，如此设计的可直升光飞碟首先是无油耗、飞行成本低、无污染，无需机场直接升降加平流层高速巡航能大大提高适用性，且与目前带机翼锥头长圆柱形的飞机相比结构简单、易操控、载客货空间大、机动性高，只是速度会稍微慢点。

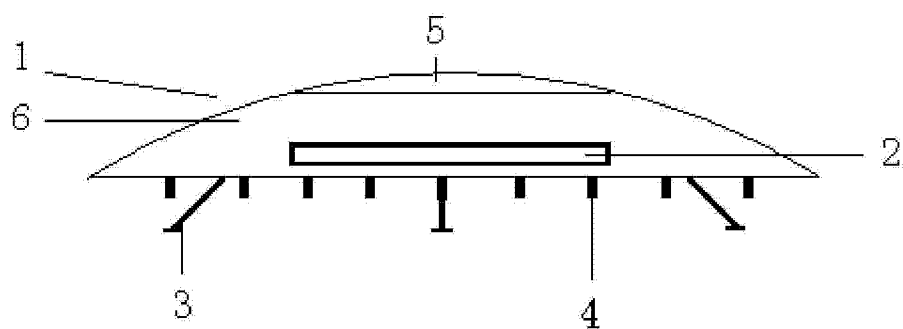


图 1

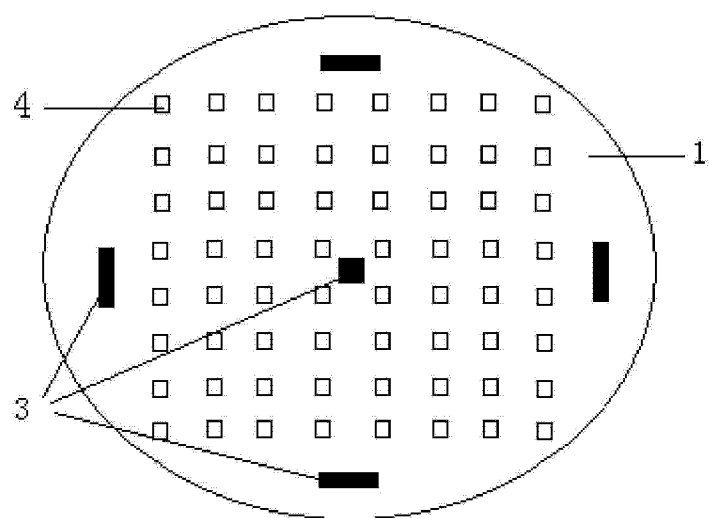


图 2

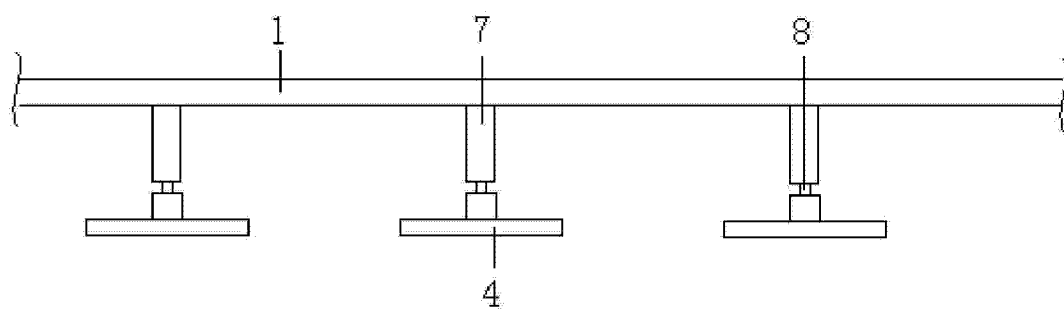


图 3



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104340367 A

(43) 申请公布日 2015. 02. 11

(21) 申请号 201310333280. 3

(22) 申请日 2013. 08. 02

(71) 申请人 罗才德

地址 610017 四川省成都市福德街 15 号
2-1001 号

(72) 发明人 罗才德

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006. 01)

B64D 27/24 (2006. 01)

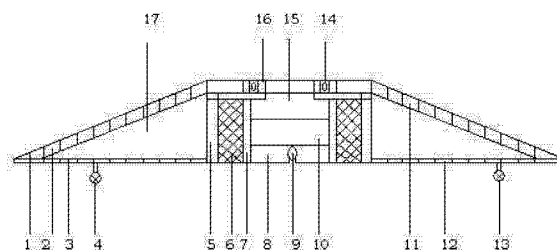
权利要求书1页 说明书3页 附图1页

(54) 发明名称

飞碟侦察机

(57) 摘要

飞碟侦察机的旋转飞轮上部设有多块太阳能电池板, 太阳能电池板产生电能给蓄电池充电, 蓄电池的电源一部分用于飞碟侦察机的控制系统、摄像机, 另一部分用于飞碟侦察机的旋转飞轮运转。飞碟侦察机的旋转飞轮上部还设有 A 进风口、B 进风口、C 进风口、D 进风口, 利用风能使旋转飞轮悬浮空中, 减少蓄电池的电能供应。飞碟侦察机不仅用于军事上, 而且可应用于国民经济建设、地图测绘和科学研究等领域。优点在于不需要燃料, 利用太阳能和风能技术, 减少有效负载, 延长续航时间。适用于空中侦察拍摄。



1. 飞碟侦察机,其特征是:飞碟侦察机的旋转飞轮上部设有多个太阳能电池板,阳光照射至太阳能电池板时,太阳能电池板产生电能给蓄电池充电,飞碟侦察机的旋转飞轮上部还设有 A 进风口、B 进风口、C 进风口、D 进风口,利用风能使旋转飞轮悬浮空中,减少蓄电池的电能供应。

2. 根据权利要求 1 所述的飞碟侦察机,其特征是:飞碟侦察机的下部设有 A 出风口、B 出风口、C 出风口、D 出风口,与之对应的 A 进风口的下部为 D 出风口, B 进风口的下部为 A 出风口, C 进风口的下部为 B 出风口, D 进风口的下部为 C 出风口,形成旋转飞轮。

3. 根据权利要求 1 所述的飞碟侦察机,其特征是:飞碟侦察机的下部还设有 A 轮胎、B 轮胎、C 轮胎,用于飞碟侦察机起飞和降落。

4. 根据权利要求 1 所述的飞碟侦察机,其特征是:飞碟侦察机中心设有轴心,轴心内第一层为轴承环,轴承环内连接轴心,轴承环外连接旋转飞轮轴心,内第二层为蓄电池,对飞碟侦察机提供动力,轴心内第三层为稳定系统,内装在陀螺设备,使对飞碟侦察机始终处于平衡状态,同时抗击外部风力,轴心内第四层为控制系统和摄像机,对侦察目标进行图像拍摄。

5. 根据权利要求 1 所述的飞碟侦察机,其特征是:轴心外第一层磁铁 N 极,轴心外第二层线圈绕组,轴心外第一层磁铁 N 极和第二层线圈绕组都固定在轴心上,轴心外第三层磁铁 S 极,轴心外第三层磁铁 S 极与旋转飞轮相连。

飞碟侦察机

技术领域

[0001] 本发明提供了一种飞碟侦察机,涉及航空领域。

背景技术

[0002] 未来战争,谁在第一时间得到敌方的情报,谁就掌握战争的主动权。目前使用侦察卫星和侦察机都属于高空侦察,在战略上可以发挥更大的优势,侦察卫星和侦察机在相当长的时间内都不会互相取代。侦察卫星用于战略侦察,侦察卫星处理的信息先要送到地面站再经过光缆或通信卫星传回指挥中心,实时性差一些,特定地区侦察效率比较低,侦察卫星轨道越高照片越不清楚,但是选择低轨道很容易遭到反卫星导弹攻击。侦察机可兼顾战略侦察和战术侦察,灵活性较强,所获得的目标图像通过卫星通信或微波接力通信,实时传输到地面站,经过信息处理,把情报发送给战区或战场指挥中心,为指挥官进行决策或战场毁伤评估提供情报。但易被敌方发现和攻击,侦察卫星和侦察机低空侦察时存在一定的局限。目前的侦察机都是由发动机提供动力,发动机工作时需要燃料,侦察机所载燃料的多少,直接影响续航时间,如何提高侦察机续航时间,需要我们不断探索和研究。

[0003] 飞碟侦察机不仅用于军事上,而且可应用于国民经济建设、地图测绘和科学研究等领域。当发生重大自然灾害时,需要对自然灾害发生地的地形、地貌进行及时侦察,便于及时采取有效措施进行救援。当城市进行各类大型活动时,可对城市上空进行拍摄。

发明内容

[0004] 为了克服侦察卫星和侦察机侦察时存在一定的局限性问题。本发明提供了一种飞碟侦察机,对地面进行侦察,在战术上有一定的优势,可以及时侦察特定目标,快速掌握情报,也可用于民用领域,如自然灾害、重大活动、新闻拍摄等。同时不需要燃料,利用太阳能和风能技术,减少有效负载,延长续航时间。

[0005] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案。飞碟侦察机由太阳能电池板、A 进风口、B 进风口、C 进风口中、D 出风口、A 轮胎、B 轮胎、C 轮胎、磁铁 S 极、线圈绕组、磁铁 N 极、飞碟控制系统、摄像机、飞碟稳定系统、A 出风口、B 出风口、C 出风口、D 出风口、轴承环、蓄电池、轴心、旋转飞轮等设备组成。

[0006] 飞碟侦察机采用圆形设计、外形如飞碟。飞碟侦察机的上部设有多块太阳能电池板,当太阳光照射至太阳能电池板时,太阳电池板产生电能给蓄电池充电;飞碟侦察机的上部还设有 A 进风口、B 进风口、C 进风口、D 进风口;飞碟侦察机的下部设有 A 出风口、B 出风口、C 出风口、D 出风口,与之对应的 A 进风口的下部为 D 出风口,B 进风口的下部为 A 出风口,C 进风口的下部为 B 出风口,D 进风口的下部为 C 出风口,形成旋转飞轮;飞碟侦察机的下部还设有 A 轮胎、B 轮胎、C 轮胎,用于飞碟侦察机起飞和降落。飞碟侦察机的中部通过 A 进风口、B 进风口、C 进风口、D 进风口和 A 出风口、B 出风口、C 出风口、D 出风口将旋转飞轮分隔成空心。飞碟侦察机中心设有轴心,轴心内第一层为轴承环,轴承环内连接轴心,轴承环外连接旋转飞轮;轴心内第二层为蓄电池,对飞碟侦察机提供动力;轴心内第三

层为稳定系统,内装在陀螺设备,使对飞碟侦察机始终处于平衡状态,同时抗击外部风力;轴心内第四层为控制系统和摄像机,对侦察目标进行图像拍摄,所获得的目标图像通过卫星通信或微波接力通信,实时传输到地面站,经过信息处理,把情报发送给战区或战场指挥中心,为指挥官进行决策;同时接收地面指挥中心发出的指令,进行远程控制,控制飞碟侦察机的飞行高度,路径、方向、起飞、降落等。轴心外第一层磁铁 N 极,轴心外第二层线圈绕组,轴心外第一层磁铁 N 极和第二层线圈绕组都固定在轴心上。轴心外第三层磁铁 S 极,轴心外第三层磁铁 S 极与旋转飞轮相连。

[0007] 蓄电池的电源一部分用于飞碟侦察机的控制系统、摄像机,另一部分用于飞碟侦察机的旋转飞轮。当控制系统接收地面指挥中心发出的指令后,蓄电池电源开关打开,线圈绕组通电后产生磁场,线圈绕组切割磁力线,由于线圈绕组和磁铁 N 极固定在轴心外,磁铁 S 极在磁场的作用下,带动旋转飞轮相连接按一定的方向旋转,旋转飞轮旋转时,风分别从 A 进风口、B 进风口、C 进风口、D 进风口进入,又分别从 A 出风口、B 出风口、C 出风口、D 出风口排出,利用风力使用飞碟侦察机在空中飞行。飞行高度,路径、方向、起飞、降落等由地面指挥中心发出的指令,进行远程控制。当需要对侦察目标进行图像拍摄,地面指挥中心发出的拍摄指令,所获得的目标图像通过卫星通信或微波接力通信,实时传输到地面站,经过信息处理,把情报发送给战区或战场指挥中心。为了提高飞碟侦察机的续航时间,要求蓄电池电源能够得到及时补充,飞碟侦察机的上部设有多块太阳能电池板,当太阳光照射至太阳能电池板时,太阳电池板产生电能给蓄电池充电,蓄电池的电又供飞碟侦察机的控制系统、摄像机、旋转飞轮工作。

[0008] 本发明的有益效果。飞碟侦察机,对地面进行侦察,在战术上有一定的优势,可以及时侦察特定目标,快速掌握情报,也可用于民用领域,如自然灾害、重大活动、新闻拍摄等。优点在于不需要燃料,利用太阳能和风能技术,减少有效负载,延长续航时间。适用于空中侦察拍摄。

附图说明

[0009] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明。图 1 是本发明实施例的飞碟侦察机的剖面图。图中,1、太阳能电池板,2、A 进风口,3、D 出风口,4、A 轮胎,5、磁铁 S 极,6、线圈绕组,7、磁铁 N 极,8、飞碟控制系统,9、摄像机,10、飞碟稳定系统,11、C 进风口,12、B 出风口,13、B 轮胎,14、轴承环,15、蓄电池、16、轴心,17、旋转飞轮。

[0010] 图 2 是本发明实施例的飞碟侦察机的俯瞰图。图中,1、旋转飞轮,2、太阳能电池板,3、A 进风口,4、轴承环,5、蓄电池,6、B 进风口,7、C 进风口,8、D 进风口。

具体实施方式

[0011] 在图 1 所示实施例中,飞碟侦察机的上部设有多块太阳能电池板(1),当太阳光照射至太阳能电池板时,太阳电池板产生电能给蓄电池充电;飞碟侦察机的上部还设有 A 进风口(2)、B 进风口、C 进风口(11)、D 进风口;飞碟侦察机的下部设有 A 出风口、B 出风口(12)、C 出风口、D 出风口(3),与之对应的 A 进风口(2)的下部为 D 出风口(3),B 进风口的下部为 A 出风口,C 进风口(11)的下部为 B 出风口(12),D 进风口的下部为 C 出风口,形成旋转飞轮(16);飞碟侦察机的下部还设有 A 轮胎(4)、B 轮胎(13)、C 轮胎,用于飞碟侦察机

起飞和降落。飞碟侦察机的中部通过 A 进风口(2)、B 进风口、C 进风口(11)、D 进风口和 A 出风口、B 出风口(12)、C 出风口、D 出风口将旋转飞轮分隔成空心(3)。飞碟侦察机中心设有轴心(16),轴心(16)内第一层为轴承环(14),轴承环内连接轴心(16),轴承环(14)外连接旋转飞轮(17);轴心(16)内第二层为蓄电池(15),对飞碟侦察机提供动力;轴心(16)内第三层为稳定系统(10),内装在陀螺设备,使对飞碟侦察机始终处于平衡状态,同时抗击外部风力;轴心(16)内第四层为控制系统(8)和摄像机(9),对侦察目标进行图像拍摄,所获得的目标图像通过卫星通信或微波接力通信,实时传输到地面站,经过信息处理,把情报发送给战区或战场指挥中心,为指挥官进行决策;同时接收地面指挥中心发出的指令,进行远程控制,控制飞碟侦察机的飞行高度,路径、方向、起飞、降落等。轴心(16)外第一层磁铁 N 极(7),轴心(16)外第二层线圈绕组(6),轴心(16)外第一层磁铁 N 极(7)和第二层线圈绕组(6)都固定在轴心上。轴心(16)外第三层磁铁 S 极(5),轴心(16)外第三层磁铁 S 极(5)与旋转飞轮(17)相连。

[0012] 在图 2 所示实施例中,飞碟侦察机的旋转飞轮(1)上部设有多块太阳能电池板(2),阳光照射至太阳能电池板时,太阳电池板产生电能给蓄电池充电。飞碟侦察机的旋转飞轮(1)上部还设有 A 进风口(3)、B 进风口(6)、C 进风口(7)、D 进风口(8),利用风能使旋转飞轮悬浮空中,减少蓄电池的电能供应,飞碟侦察机的旋转飞轮中心设有轴承环(4),有利于旋转飞轮的旋转。轴承环(4)内设有蓄电池(5),接收太阳能电池板(2)的充电,同时给旋转飞轮(1)提供电源。

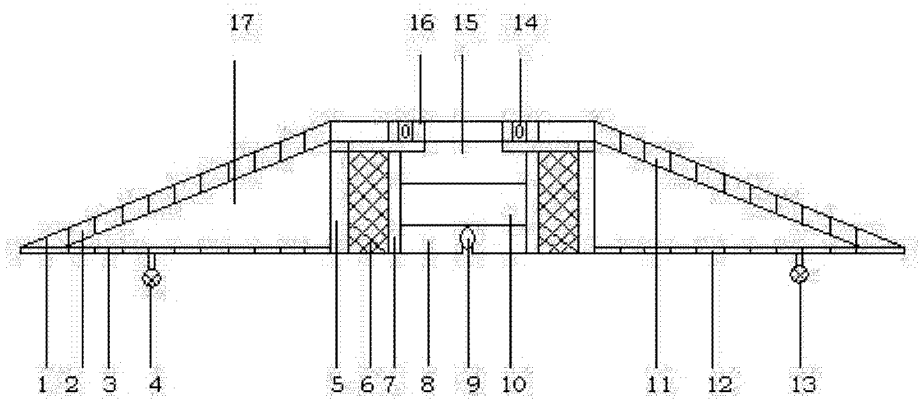


图 1

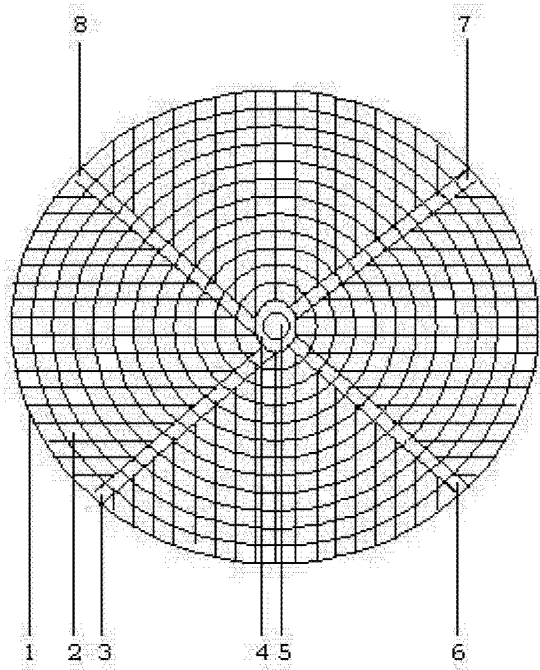


图 2



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204032053 U

(45) 授权公告日 2014. 12. 24

(21) 申请号 201420158614. 8

(22) 申请日 2014. 03. 29

(73) 专利权人 安帮会

地址 434400 湖北省荆州市石首市绣林街道
南岳山路 58 号

(72) 发明人 安帮会

(74) 专利代理机构 深圳市中联专利代理有限公司
44274

代理人 陈德文

(51) Int. Cl.

A01K 15/02 (2006. 01)

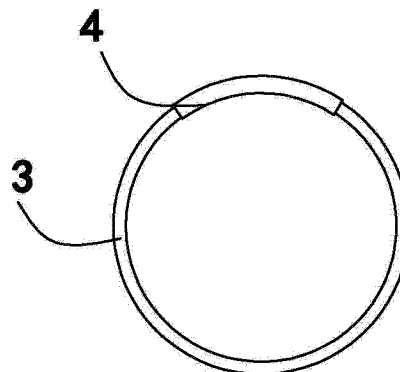
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

飞碟

(57) 摘要

本实用新型公开一种飞碟,其包括用于纺织品缝制成飞碟盘主体以及设置于飞碟盘主体四周内部的飞碟圈套,所述的飞碟圈套内部设置有用于发出不同颜色光线的发光圈。因所述的飞碟圈套内部设置有用于发出不同颜色光线的发光圈。使用时,当宠物主人将所述飞碟向外抛出时,由于所述的发光圈内部的透明胶棒发出不同颜色的光线,使得在抛出到落地这瞬间形成一个半圆形或弧形的光线弧度,有利于宠物主人或宠物能够及时找到被抛出去的飞碟,因此达到在夜间使用时很容易找到被抛出去也更安全的飞碟。同时,本实用新型中飞碟是以具有柔软性的纺织物制成的,使得飞碟在飞行时的撞击力度缓冲变小,因此达到相对于常见的硬塑料飞碟具有更好的安全性。



1. 一种飞碟,其包括用于纺织品缝制成飞碟盘主体以及设置于飞碟盘主体四周内部的飞碟圈套,其特征在于:所述的飞碟圈套内部设置有用于散发出不同颜色光线的发光圈;所述发光圈包括透明胶棒、设置于透明胶棒两端之间的用于将透明胶棒连接成圈体的连接装置。

2. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:所述连接装置包括塑胶连接套以及设置于塑胶连接套内部的发光装置。

3. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:所述发光装置包括电路板、设置于电路板上的用于给电路板供电的电源、设置于电路板上的用于控制发光源打开或关闭的按钮开关以及焊接固定于电路板上的用于发光的发光体。

飞碟

【技术领域】

[0001] 本实用新型涉及一种用于逗乐宠物使用方面的飞碟。

【背景技术】

[0002] 现有技术中出现有各种各样的用于游戏娱乐使用的飞碟。其大部分飞碟包括飞碟圈、设置于飞碟圈外围的飞碟圈套以及设置于飞碟圈套内部的飞碟环。使用时，主人将飞碟从手里向外抛出去之后，该飞碟在空间形成一个圆弧状的弧形之后，自然落下于地面，人在夜间使用该飞碟时，很容易导致该飞碟被掉失而不易找到，同时撞击时也对人更安全。

【实用新型发明内容】

[0003] 本实用新型的技术目的是为了解决上述现有技术存在的问题而提供一种可在夜间使用时很容易找到也更安全的飞碟。

[0004] 为了实现上述技术问题，本实用新型所提供的一种飞碟，其包括用于纺织品缝制成飞碟盘主体以及设置于飞碟盘主体四周内部的飞碟圈套，所述的飞碟圈套内部设置有用于散发出不同颜色光线的发光圈；所述发光圈包括透明胶棒、设置于透明胶棒两端之间的用于将透明胶棒连接成圈体的连接装置。

[0005] 依据上述主要技术特征所述，所述连接装置包括塑胶连接套以及设置于塑胶连接套内部的发光装置。

[0006] 依据上述主要技术特征所述，所述发光装置包括电路板、设置于电路板上的用于给电路板供电的电源、设置于电路板上的用于控制发光源打开或关闭的按钮开关以及焊接固定于电路板上的用于发光的发光体。

[0007] 本实用新型的有益效果：因所述的飞碟圈套内部设置有用于散发出不同颜色光线的发光圈。使用时，当宠物主人将所述飞碟向外抛出时，由于所述的发光圈内部的透明胶棒散发出不同颜色的光线，使得在抛出到落地这瞬间形成一个半圆形或弧形的光线弧度，有利于宠物主人或宠物能够及时找到被抛出去的飞碟，因此达到在夜间使用时很容易找到被抛出去的也更安全的飞碟。同时，本实用新型中飞碟是以具有柔软性的纺织物制成的，使得飞碟在飞行时的撞击力度缓冲变小，因此达到相对于常见的硬塑料飞碟具有更好的安全性。

[0008] 下面结合附图和实施例，对本实用新型的技术方案做进一步的详细描述。

【附图说明】

[0009] 图 1 是本实用新型中飞碟的示意图；

[0010] 图 2 是本实用新型中发光圈的示意图。

【具体实施方式】

[0011] 请参考图 1 及图 2 所示，下面结合本实用新型实施例说明一种飞碟，其包括飞碟盘

主体 1、设置于飞碟盘主体 1 四周的飞碟圈套 2 以及设置于飞碟圈套 2 内部的可散发出不同颜色光线的发光圈。

[0012] 所述发光圈包括透明胶棒 3、设置于透明胶棒 3 两端之间的用于将透明胶棒 3 连接成圈环的连接装置。所述连接装置包括塑胶连接套 4 以及设置于塑胶连接套 4 内部的发光装置。所述发光装置包括电路板、设置于电路板上的用给电路板供电的电源、设置于电路板上的用于控制发光源的打开或关闭的按钮开关以及焊接固定于电路板上的用于发光的发光体。

[0013] 所述的飞碟圈套 2 缝制于飞碟盘主体 1 四周的,所述的发光圈安装于飞碟圈套 2 内部的。所述的透明胶棒 3 两端分别被安置于塑胶连接套 4 内部的。所述的发光装置设置于塑胶连接套 4 内部的。所述的电源和按钮开关分别安装于电路板上的。

[0014] 使用时,当宠物主人将飞碟从手里向外抛出到飞碟落地之时,由于发光圈散发的不同颜色光线形成了一抛物线状的光线弧度,宠物主人或者宠物可根据光线弧度方向可以找到被抛出的飞碟,有利于宠物主人或宠物很容易寻找目标的,因此达到在夜间使用时很容易找到被抛出去的飞碟。

[0015] 综上所述,因所述的飞碟圈套 2 内部设置有用以发出不同颜色光线的发光圈。使用时,当宠物主人将所述飞碟向外抛出时,由于所述的发光圈内部的透明胶棒 3 发出不同颜色的光线,使得在抛出到落地这瞬间形成一个半圆形或弧形的光线弧度,有利于宠物主人或宠物能够及时找到被抛出去的飞碟,因此达到在夜间使用时很容易找到被抛出去的飞碟。同时,本实用新型中飞碟是以具有柔软性的纺织物制成的,使得飞碟在飞行时的撞击力度缓冲变小,因此达到相对于常见的硬塑料飞碟具有更好的安全性。

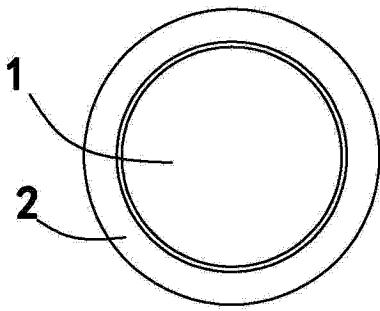


图 1

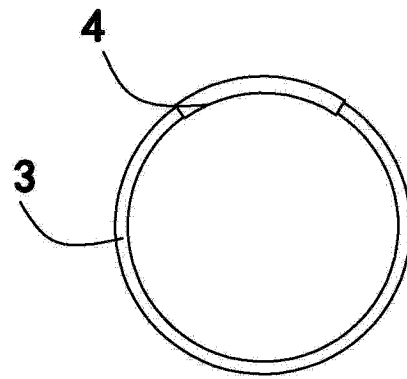


图 2



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106697284 A

(43)申请公布日 2017. 05. 24

(21)申请号 201611256415.0

(22)申请日 2016.12.30

(71)申请人 范文杰

地址 830002 新疆维吾尔自治区乌鲁木齐
市天山区青年路248号4号楼1单元502
号

(72)发明人 范文杰

(74)专利代理机构 北京中海智圣知识产权代理
有限公司 11282

代理人 徐金伟

(51)Int.Cl.

B64C 39/00(2006.01)

B64D 27/24(2006.01)

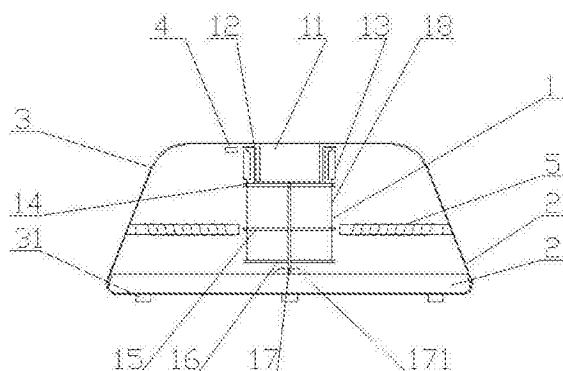
权利要求书1页 说明书3页 附图1页

(54)发明名称

一种飞碟

(57)摘要

一种飞碟,所述飞碟包括提升系统、电能源供应系统、飞碟机身和耦合装置,所述电能源供应系统通过耦合装置连接于所述提升系统,所述提升系统和所述能源供应系统固定于所述飞碟机身内,所述提升系统固定在所述飞碟机身的顶部,所述电能源供应系统固定在所述飞碟机身的底部。



1. 一种飞碟,所述飞碟包括提升系统、电能源供应系统、飞碟机身和耦合装置,所述电能源供应系统通过耦合装置连接于所述提升系统,所述提升系统和所述能源供应系统固定于所述飞碟机身内,所述提升系统固定在所述飞碟机身的顶部,所述电能源供应系统固定在所述飞碟机身的底部,其特征在于,所述提升系统包括电动机、飞轮盘、旋摆翼、第一永磁体、第二永磁体、第三永磁体、转动轴和旋摆翼柔性连接件,所述电动机固定在所述飞碟机身上,所述飞轮盘固定套在所述转动轴上,所述转动轴的一端固定连接于电动机轴,所述第一永磁体固定在所述飞轮盘上,所述第二永磁体和第三永磁体能够上下移动的固定在所述转动轴上,所述旋摆翼的一端通过旋摆翼柔性连接件固定在飞轮盘的边沿上,所述旋摆翼的另一端通过旋摆翼柔性连接件能够活动的穿过第一永磁体和第二永磁体的边沿固定在第三永磁体的边沿上,所述第一永磁体与第二永磁体相排斥的面相对、所述第二永磁体和第三永磁体相排斥的面相对。

2. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于,所述提升系统还包括电磁线圈,所述电能源供应系统连接于所述电磁线圈,所述电磁线圈固定在所述飞碟机身上,所述电磁线圈与所述转动轴同轴。

3. 根据权利要求2所述的飞碟,其特征在于,所述耦合装置为耦合器,所述耦合器用于控制所述电磁线圈间歇性通断电,产生间歇性的电磁场。

4. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于,所述飞碟包括若干套提升系统,所述若干套提升系统以中心阵列的方式设置在飞碟机身内。

5. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于,所述转动轴还包括转动轴座,所述转动轴座固定在所述电能源供应系统上并与转动轴的另一端连接。

6. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于,所述旋摆翼包括若干旋摆翼单元,所述若干旋摆翼单元以中心阵列的方式设置在飞轮盘和第三永磁体的边沿上。

7. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于,所述飞碟机身还包括支撑脚,所述支撑脚固定于所述飞碟机身的外侧底部。

8. 根据权利要求1或2所述的飞碟,其特征在于,所述电能源供应系统还包括太阳能电池板,所述太阳能电池板连接于所述电能源供应系统。

9. 根据权利要求6所述的飞碟,其特征在于,所述旋摆翼单元为永磁体。

10. 根据权利要求8所述的飞碟,其特征在于,所述太阳能电池板包覆在所述飞碟机身的外表面上。

一种飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及一种飞行器,特别是一种飞碟。

背景技术

[0002] 飞碟最早文字记载是《山海经》里对凤凰和青鸟的描述,秦朝时称它为轮波舟,后来通称为麒麟,埃及称它为太阳之舟,玛雅人称它为旋波翼,现代人称它为飞碟。

[0003] 飞碟的动力系统是反重力的发动机,既当电能产生爆磁,设备能将单方向水平向心力,转化为单方向的垂直力,其结果是飞碟自身产生推动力,并推着自身单方向运动。

[0004] 曾经,蒸汽动力引发制造工业的革命,将人类推入新的社会系统;而内燃机动力引发了科学技术的革命,不仅仅将人类又推入了新的社会,还使人类接近了智慧生命的一类文明;当人类应用电能形成的反重力动力时,才是人类这种智慧生命脱离动物特征,进入真正文明的开始。

[0005] 中国发明专利申请号201010623989.3涉及一种飞碟,包括壳体,其特征是:壳体由上、下两部分构成,上壳体为球缺形,下壳体为倒圆锥形,上壳体的直径与下壳体上圆面的直径相等,下壳体由内、外两层壳体构成,内层壳体又分为上、下两个部分,在下壳体内层壳体的上、下两个部分之间安装有螺旋桨,上壳体与下壳体的外层间安装有一个以上的风舵,在内层壳体的上部分与外层壳体间设有上风叶,在内层壳体的下部分与外层壳体间设有下风叶;在下壳体内设有盘舵,在内层壳体的下部分安装有平衡风叶,在下壳体的内层壳体的下部分的设有平衡舵,可以垂直起降,可以在空中飞行的同时,不需要转动机身快速改变飞行方向。

[0006] 中国专利申请号200910209567.9公开了一种磁悬浮电力旋翼飞碟,它包括碟壳、

[0007] 碟舱、旋翼系统,以及控制系统,其特征在于所述旋翼系统是磁悬浮电力旋翼系统,由磁悬浮旋翼轮、电力环、磁悬浮轴、磁悬浮导轨组成,自给电磁动力推动旋翼旋转,旋翼与其动力系统融为一体,有利于减小体积,减轻重量,提高动力转换效率,旋转的运动易于控制;旋翼轮在径向上悬浮于磁悬浮轴,在轴向上悬浮于磁悬浮导轨,能有效地避免其旋转时与碟壳内部的接触或摩擦。作为本发明的改进,还可在碟壳内共轴地上下叠放安装两套磁悬浮电力旋翼系统,也可在碟壳内共轴地内外嵌套安装两套磁悬浮旋翼系统,克服旋翼旋转时形成的反扭矩,实现飞碟自旋角度和自旋角速度的自动控制。

[0008] 上述专利申请存在的缺陷是结构复杂。

发明内容

[0009] 本发明是通过如下技术方案实现的:一种飞碟,所述飞碟包括提升系统、电能源供应系统、飞碟机身和耦合装置,所述电能源供应系统通过耦合装置连接于所述提升系统,所述提升系统和所述能源供应系统固定于所述飞碟机身内,所述提升系统固定在所述飞碟机身的顶部,所述电能源供应系统固定在所述飞碟机身的底部,所述提升系统包括电动机、飞

轮盘、旋摆翼、第一永磁体、第二永磁体、第三永磁体、转动轴和旋摆翼柔性连接件,所述电动机固定在所述飞碟机身上,所述飞轮盘固定套在所述转动轴上,所述转动轴的一端固定连接于电动机轴,所述第一永磁体固定在所述飞轮盘上,所述第二永磁体和第三永磁体能够上下移动的固定在所述转动轴上,所述旋摆翼的一端通过旋摆翼柔性连接件固定在飞轮盘的边沿上,所述旋摆翼的另一端通过旋摆翼柔性连接件能够活动的穿过第一永磁体和第二永磁体的边沿固定在第三永磁体的边沿上,所述第一永磁体与第二永磁体相排斥的面相对、所述第二永磁体和第三永磁体相排斥的面相对。

[0010] 进一步地,所述提升系统还包括电磁线圈,所述电能源供应系统连接于所述电磁线圈,所述电磁线圈固定在所述飞碟机身上,所述电磁线圈与所述转动轴同轴。

[0011] 进一步地,所述耦合装置为耦合器,所述耦合器用于控制所述电磁线圈间歇性通断电,产生间歇性的电磁场。

[0012] 进一步地,所述飞碟包括若干套提升系统,所述若干套提升系统以中心阵列的方式设置在飞碟机身内。

[0013] 进一步地,所述转动轴还包括转动轴座,所述转动轴座固定在所述电能源供应系统上并与转动轴的另一端连接。

[0014] 进一步地,所述旋摆翼包括若干旋摆翼单元,所述若干旋摆翼单元以中心阵列的方式设置在飞轮盘和第三永磁体的边沿上。

[0015] 进一步地,所述飞碟机身还包括支撑脚,所述支撑脚固定于所述飞碟机身的外侧底部。

[0016] 进一步地,所述电能源供应系统还包括太阳能电池板,所述太阳能电池板连接于所述电能源供应系统。

[0017] 进一步地,所述旋摆翼单元为永磁体。

[0018] 进一步地,所述太阳能电池板包覆在所述飞碟机身的外表面上。

[0019] 与现有技术相比,本发明的优越效果在于:

[0020] 1、普通飞行器是在牛顿力学三大定律的条件下,以爆破物质燃料产生相互作用的推动力以提供动力;飞碟则是在力学第四定律的条件下,在电能爆破非物质的磁场力产生的动力,经过转换推力的方向,提供动力。

[0021] 2、依靠反重力设备的转换,可以将单方向的水平向心力转换为单方向的垂直反重力。推重比是强磁之间的相互作用力,将达到1280倍,是目前普通发动机的40倍。

[0022] 3、飞碟自身推动自身运动的特殊物理现象,决定了它能在深水,空气中,真空等状态下任意穿梭。

[0023] 4、普通飞行器设备制造复杂,工艺要求非常高;飞碟的制造工艺简单,运行时也非常安全,但是电能消耗巨大,目前仅能做辅助推进器。

[0024] 5、不产生反作用力的条件下,能源利用率将提高接近1倍左右。

附图说明

[0025] 图1为本发明所述的飞碟的结构示意图。

[0026] 附图标记如下:

[0027] 1-提升系统、11-电动机、12-飞轮盘、13-旋摆翼、14-第一永磁体、15-第二永磁体、

16-第三永磁体、17-转动轴、171-转动轴座、18-旋摆翼柔性连接件、2-电能源供应系统、21-太阳能电池板、3-飞碟机身、31-支撑脚、4-耦合装置、5-电磁线圈。

具体实施方式

[0028] 下面对本发明具体实施方式作进一步详细说明。

[0029] 如附图1所示,一种飞碟,所述飞碟包括提升系统1、电能源供应系统2、飞碟机身3和耦合装置4,所述电能源供应系统2通过耦合装置4连接于所述提升系统1,所述提升系统1和所述电能源供应系统2固定于所述飞碟机身3内,所述提升系统1固定在所述飞碟机身3的顶部,所述电能源供应系统2固定在所述飞碟机身3的底部,所述提升系统1包括电动机11、飞轮盘12、旋摆翼13、第一永磁体14、第二永磁体15、第三永磁体16、转动轴17和旋摆翼柔性连接件18,所述电动机11固定在所述飞碟机身3上,所述飞轮盘12固定套在所述转动轴17上,所述转动轴17的一端固定连接于电动机轴,所述第一永磁体14固定在所述飞轮盘12上,所述第二永磁体15和第三永磁体16能够上下移动的固定在所述转动轴17上,所述旋摆翼13的一端通过旋摆翼柔性连接件18固定在飞轮盘12的边沿上,所述旋摆翼13的另一端通过旋摆翼柔性连接件18能够活动的穿过第一永磁体14和第二永磁体15的边沿固定在第三永磁体16的边沿上,所述第一永磁体14与第二永磁体15相排斥的面相对、所述第二永磁体15和第三永磁体16相排斥的面相对。

[0030] 进一步地,所述提升系统1还包括电磁线圈5,所述电能源供应系统2连接于所述电磁线圈5,所述电磁线圈5固定在所述飞碟机身3上,所述电磁线圈5与所述转动轴17同轴。

[0031] 进一步地,所述耦合装置4为耦合器,所述耦合器用于控制所述电磁线圈5间歇性通断电,产生间歇性的电磁场。

[0032] 进一步地,所述飞碟包括若干套提升系统1,所述若干套提升系统1以中心阵列的方式设置在飞碟机身3内。

[0033] 进一步地,所述转动轴17还包括转动轴座171,所述转动轴座171固定在所述电能源供应系统2上并与转动轴17的另一端连接。

[0034] 进一步地,所述旋摆翼13包括若干旋摆翼单元,所述若干旋摆翼单元以中心阵列的方式设置在飞轮盘13和第三永磁体16的边沿上。

[0035] 进一步地,所述飞碟机身3还包括支撑脚31,所述支撑脚31固定于所述飞碟机身3的外侧底部。

[0036] 进一步地,所述电能源供应系统2还包括太阳能电池板21,所述太阳能电池21板连接于所述电能源供应系统2。

[0037] 进一步地,所述旋摆翼单元为永磁体。

[0038] 进一步地,所述太阳能电池板21包覆在所述飞碟机身3的外表面上。

[0039] 本发明并不限于上述实施方式,在不背离本发明的实质内容的前提下,本领域技术人员可以想到的任何变形、改进、替换均落入本发明的保护范围。

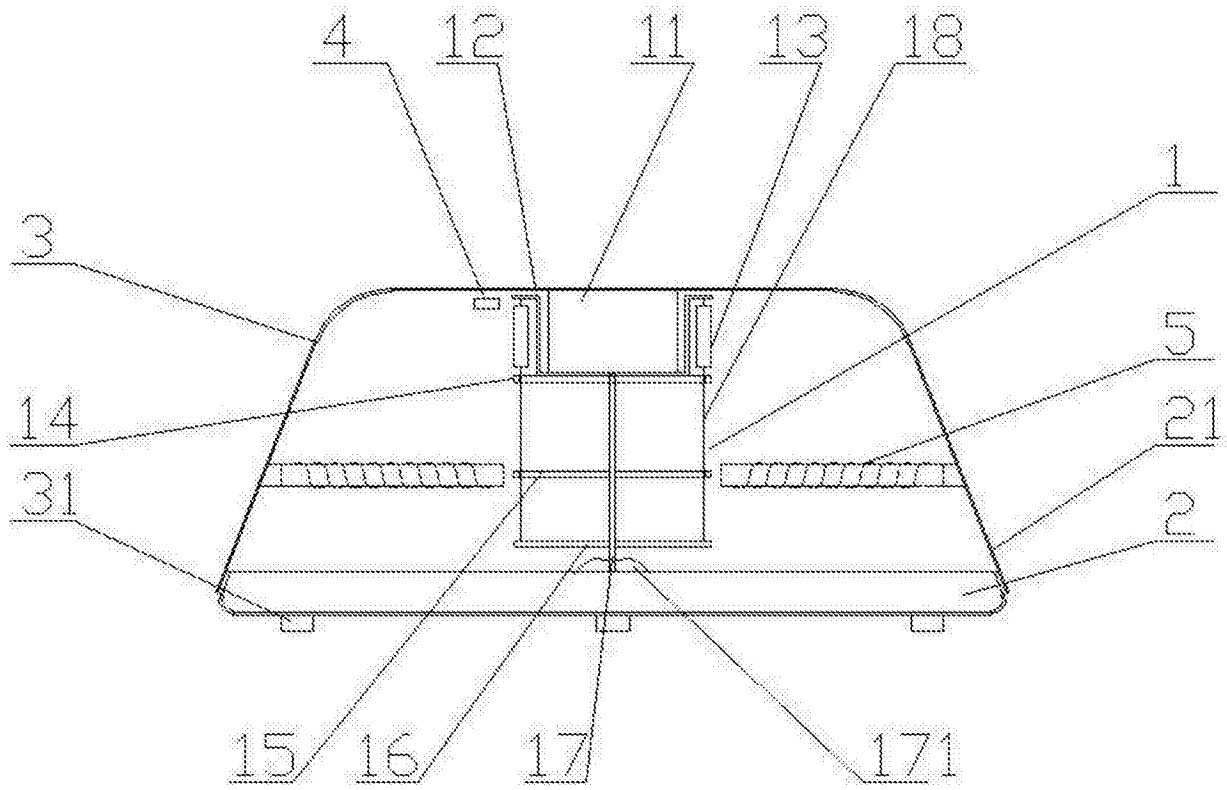


图1

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织
国际局(43) 国际公布日
2019 年 2 月 14 日 (14.02.2019)(10) 国际公布号
W O 2019/028706 A 1

- (51) 国际专利分类号 :
H02N 15/00 (2006.01)
- (21) 国际申请号 : PCT/CN20 17/096664
- (22) 国际申请日 : 2017 年 8 月 9 日 (09.08.2017)
- (25) 申请语言 : 中文
- (26) 公布语言 : 中文
- (71) 申请人 : 深圳市柔宇科技有限公司
(SHENZHEN ROYOLE TECHNOLOGIES CO.,LTD.)
[CN/CN] ; 中国广东省深圳市南山区科技园科苑路 15 号科兴科学园 A4-1501,
Guangdong 518052 (CN) 。
- (72) 发明人 张强(ZHANG, Qiang) ; 中国广东省深圳市南山区科技园科苑路 15 号科兴科学园 A4-1501,
- Guangdong 518052 (CN) 。
- (74) 代理人 : 深圳中一专利商标事务所 (SHENZHEN ZHONGYI PATENT AND TRADEMARK OFFICE) ;
中国广东省深圳市福田区深南中路 1014 号老特区报社四楼 (5 号信箱) ,
Guangdong 518028 (CN) 。
- (81) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护) : AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK,

(54) Title: FLYING SAUCER DEVICE

(54) 发明名称 : 一种飞碟装置

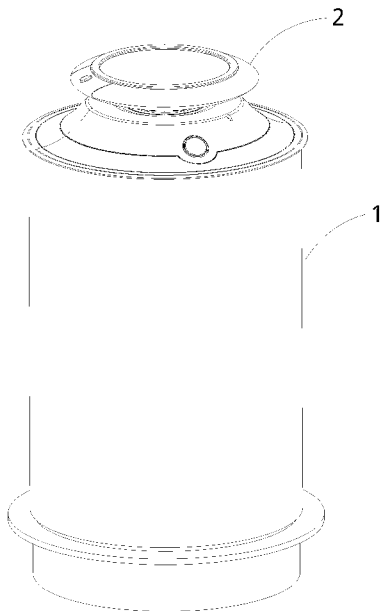


图 1

(57) Abstract: A levitating flying saucer device, comprising a base (1) and a flying saucer (2); a positioning slot (11) is provided at a top portion of the base (1) and a positioning base (21) is provided at a bottom portion of the flying saucer; the base (1) comprises a base housing (12), a main control panel (15), a first magnet (13), and a push rod assembly (14), which pushes the first magnet to move up and down under the control of the main control panel (15) and which may be fixed at different heights; the main control panel (15), the first magnet (13) and the push rod assembly (14) are arranged in the base housing (12); the flying saucer (2) comprises a flying saucer housing (22), a second magnet (23), a battery (24) and an auxiliary control panel (25) connected to the battery (24); the second magnet (23), the battery (24) and the auxiliary control panel (25) are arranged in the flying saucer housing (22), and the flying saucer (2) levitates by means of the repulsive force between the first magnet (13) and second magnet (23). The flying saucer device may automatically charge and levitate, may levitate at different heights and may be positioned accurately, preventing sliding.

(57) 摘要 : 一种悬浮飞碟装置, 包括底座(1)和飞碟(2), 底座(1)的顶部设有定位槽(11), 飞碟的底部设有定位座(21); 底座(1)包括底座壳体(12)、主控制板(15)、第一磁铁(13)及在主控制板(15)的控制下推动第一磁铁上下移动并可固定在不同高度的推杆组件(14); 主控制板(15)、第一磁铁(13)及推杆组件(14)设置于底座壳体(12)中; 飞碟(2)包括飞碟外壳(22), 第二磁铁(23)、电池(24)及与电池(24)连接的辅控制板(25); 第二磁铁(23)、电池(24)及辅控制板(25)设置于飞碟外壳(22)中, 飞碟(2)通过第一磁铁(13)和第二磁铁(23)之间的相斥力悬浮。该飞碟装置可以实现自动充电和悬浮, 可悬浮于不同高度, 可准确对位, 避免滑落。

LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, , MW, MX,
MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL,
PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,
SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,
US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW。

- (84) 指定国 (除另有指明，要求每一种可提供的地区
保护) :ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ,
NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚 (AM,
AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (AL, AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU,
IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT,
RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI,
CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG)。

本国际公布：

- 包括国际检索报告 (条约第21条(3))。

一种飞碟装置

技术领域

[0001] 本发明属于磁悬浮器件技术领域，更具体地说，是涉及一种飞碟装置。

背景技术

[0002] 目前，市面上出现的两种常见的磁悬浮产品分别为永磁悬浮产品及导电式悬浮产品。这两种悬浮产品都不可调节悬浮高度，工作状态较为单一，当作为玩具或者日常消费品时，表现形态不够多样化，且传统悬浮飞碟都为手动充电，与底座需手动对位，不够智能化，容易对位不准，易移位或滑落，导致体验不佳。以上不足，有待改进。

技术问题

[0003] 本发明的目的在于提供一种飞碟装置，以解决传统的悬浮飞碟悬浮高度不可调以及充电不便的技术问题。

问题的解决方案

技术解决方案

[0004] 为实现上述目的，本发明采用的技术方案是：一种飞碟装置，包括底座和飞碟，所述底座的顶部设有定位槽，所述飞碟的底部设有与所述定位槽配合的定位座；

[0005] 所述底座包括底座壳体、主控制板、第一磁铁以及在所述主控制板的控制下推动所述第一磁铁上下移动的推杆组件，所述主控制板、第一磁铁及推杆组件设置于所述底座壳体中；

[0006] 所述飞碟包括飞碟外壳、第二磁铁、电池以及与所述电池相连的辅控制板，所述第二磁铁、电池及辅控制板设置于所述飞碟外壳中，所述飞碟通过所述第一磁铁和第二磁铁之间的相斥力悬浮。

发明的有益效果

有益效果

[0007] 本发明实施例提供的飞碟装置具有如下有益效果：该飞碟装置设置了上述的底

座，该底座设有定位槽，飞碟相应设置了与定位槽匹配的定位座，使飞碟回落时可以准确坐落于底座上，便于飞碟和底座的稳定对位和充电；另一方面，底座设有推杆组件，可推动第一磁铁上下移动，进而使飞碟悬浮于不同高度，丰富了飞碟的悬浮状态。

对附图的简要说明

附图说明

[0008] 为了更清楚地说明本发明实施例中的技术方案，下面将对实施例或现有技术描述中所需要使用的附图作简单地介绍，显而易见地，下面描述中的附图仅仅是本发明的一些实施例，对于本领域普通技术人员来讲，在不付出创造性劳动的前提下，还可以根据这些附图获得其它的附图。

[0009] 图1为本发明实施例提供的飞碟装置的整体结构示意图；

[0010] 图2为本发明实施例提供的飞碟装置的剖视图；

[0011] 图3为本发明实施例提供的飞碟装置的飞碟的剖视图；

[0012] 图4为本发明实施例提供的飞碟装置的飞碟和底座分离的示意图；

[0013] 图5为本发明实施例提供的飞碟装置的底座的部分结构示意图；

[0014] 图6为本发明实施例提供的飞碟装置的分解结构示意图；

[0015] 图7为本发明实施例提供的飞碟装置的底座的分解结构示意图。

[0016] 其中，图中各附图标记：

[]

[]

[表 1]

| | | | |
|--------|-----|-------|------|
| 底座 | 1 | 底座按键 | 127 |
| 飞碟 | 2 | 推杆 | 141 |
| 定位槽 | 11 | 凸轮组 | 142 |
| 底座壳体 | 12 | 电机 | 143 |
| 第一磁铁 | 13 | 环状凸沿 | 1211 |
| 推杆组件 | 14 | 滚轮 | 1411 |
| 主控制板 | 15 | 第一齿轮 | 1421 |
| 底座导电线圈 | 16 | 第二齿轮 | 1422 |
| 近距离传感器 | 17 | 转轴 | 1423 |
| 磁铁支架 | 18 | 立面转盘 | 1424 |
| 电磁铁 | 19 | 大转盘 | 1425 |
| 定位座 | 21 | 小转盘 | 1426 |
| 飞碟外壳 | 22 | 上边壳 | 221 |
| 第二磁铁 | 23 | 下边壳 | 222 |
| 电池 | 24 | 透明顶盖 | 223 |
| 辅控制板 | 25 | 装饰环 | 224 |
| 飞碟导电线圈 | 26 | 底盖 | 225 |
| 导向面 | 111 | 柔性触控层 | 226 |
| 筒体 | 121 | 支架 | 227 |
| 上盖 | 122 | 按键模块 | 228 |
| 下盖 | 123 | 固定件 | 2271 |
| LED 支架 | 124 | 拼接件 | 2281 |
| LED 盖板 | 125 | 按键 | 2282 |

| | | | |
|----|-----|---|---|
| 封盖 | 126 | / | / |
|----|-----|---|---|

发明实施例

本 发 明 的 实 施 方 式

- [0017] 为了使本发明所要解决的技术问题、技术方案及有益效果更加清楚明白，以下结合附图及实施例，对本发明进行进一步详细说明。应当理解，此处所描述的具体实施例仅仅用以解释本发明，并不用于限定本发明。
- [0018] 需说明的是，当部件被称为"固定于"或"设置于"另一个部件，它可以直接或者间接在该另一个部件上。当一个部件被称为"连接于"另一个部件，它可以直接或者间接连接至该另一个部件上。术语"上"、"下"、"左"、"右"等指示的方位或位置关系为基于附图所示的方位或位置关系，而不是指示或暗示所指的装置或元件必须具有特定的方位、以特定的方位构造和操作，不能理解为对本专利的限制。术语"第一"、"第二"仅用于便于描述目的，而不能理解为指示或暗示相对重要性或者隐含指明技术特征的数量。"多个"的含义是两个或两个以上，除非另有明确具体的限定。
- [0019] 请一并参阅图1至图3，现对本发明实施例提供的飞碟装置进行说明，该飞碟装置包括底座1和飞碟2，底座1的顶部设有定位槽11，飞碟2的底部设有与该定位槽11配合的定位座21；底座1包括底座壳体12、设置于底座壳体12中的主控制板15、第一磁铁13以及用于在主控制板15的控制下推动第一磁铁13上下移动的推杆组件14；飞碟2包括飞碟外壳22、设置于飞碟外壳22中的第二磁铁23、电池24以及与电池24相连的辅控制板25；第一磁铁13与第二磁铁23同极相斥，使飞碟2可以在该排斥力的作用下悬浮。
- [0020] 具体地，本实施例中的飞碟2是基于磁悬浮原理实现悬浮，底座1中的主控制板15可以控制底座1中的各部件处于相应的工作状态，飞碟2中的辅控制板25可以控制飞碟2中的部件处于相应的工作状态，同时，辅控制板25还用于监测电池24的电量，并将该电量信息传送给主控制板15，具体可以是辅控制板25实时传送电量信息，主控制板15根据该实时电量信息判断飞碟2需要充电或充电结束，也可以由辅控制板25根据实时电量信息判断飞碟2需要充电或结束充电，进而生成

充电指示信号或结束充电指示信号发给主控制板 15。

[0021] 该飞碟装置的工作原理是：第一磁铁 13 和第二磁铁 23 同极相对，通过推杆组件 14 推动第一磁铁 13 上下移动时，第一磁铁 13 和第二磁铁 23 的间距发生变化，当二者的间距满足一定间距时，二者之间的排斥力大于飞碟 2 的重力，飞碟 2 加速浮起，当第一磁铁 13 和第二磁铁 23 的间距满足排斥力等于飞碟 2 重力时，飞碟 2 可稳定悬浮于空中，由于飞碟 2 重力不变，使飞碟 2 能够悬浮的第一磁铁 13 和第二磁铁 23 的间距不变，因此飞碟 2 的高度由第一磁铁 13 的高度决定，通过推杆组件 14 推动第一磁铁 13 上下移动，飞碟 2 的高度也随之改变，进而使其高度可调。当飞碟 2 电量耗尽时，主控制板 15 控制推杆组件 14 带动第一磁铁 13 向下移动，进而带动飞碟 2 回落到底座 1 上，进行充电，当飞碟 2 充电结束后，主控制板 15 控制推杆组件 14 上移第一磁铁 13，在第一磁铁 13 和第二磁铁 23 的排斥力的作用下使飞碟 2 上浮。

[0022] 本发明实施例提供的飞碟装置具有如下效果：一方面，设置了独立的底座 1 和飞碟 2，在底座 1 上设置定位槽 11，在飞碟 2 上设置定位座 21，使得飞碟 2 与底座 1 可准确对位，避免错位和滑落，进而便于飞碟和底座的稳定对接和充电；另一方面，底座 1 设置了推杆组件 14，其可以带动第一磁铁 13 上下移动，在飞碟需要充电时带动第一磁铁 13 下移使飞碟 2 回落，在充电结束后带动第一磁铁 13 上移使飞碟 2 浮起，便于操作，同时由于推杆组件 14 可带动第一磁铁 13 上下移动，进而使飞碟 2 可以悬浮于不同高度，丰富了飞碟 2 的悬浮状态。

[0023] 进一步地参考图 2 至图 4，为了使飞碟 2 便于准确的落到底座 1 上，在定位槽 11 的上部设有自下向上渐扩的导向面 111，飞碟 2 上的定位座 21 设有与导向面 111 匹配的导向部。具体地，定位槽 11 的下部可以是圆柱形，上部为下窄上宽的圆台形，定位座 21 的下部是与定位槽 11 的下部匹配的圆柱形，上部是与定位槽 11 的上部匹配的圆台形，该导向部的表面可以沿着定位槽 11 的导向面 111 滑入定位槽 11，进而实现准确对位。

[0024] 进一步地参考图 2 至图 4，飞碟 2 的底部设有飞碟导电线圈 26，该飞碟导电线圈 26 设置于上述的定位座 21 的表面，底座 1 的顶部也设有底座导电线圈 16，该底座导电线圈 16 设置于上述的定位槽 11 中，底座导电线圈 16 与飞碟导电线圈 26 对接

，飞碟导电线圈26与电池24相连，底座导电线圈16与主控制板15相连，主控制板15与外界电源相连。

[0025] 进一步地，飞碟2的浮起和回落由第一磁铁13和第二磁铁23之间的磁力作用得以实现，具体地，第一磁铁13为永磁铁，第二磁铁23为永磁铁，飞碟2的电量耗尽时，主控制板15根据辅控制板25反馈的信号控制推杆组件14带动第一磁铁13下降到最低位置，使飞碟2回落到底座1上进行充电；飞碟2充电结束后，主控制板15根据辅控制板25反馈的信号控制推杆组件14推动第一磁铁13上移，在第一磁铁13和第二磁铁23之间的排斥力的支持下，使飞碟2浮起来，同时飞碟2的悬浮高度由第一磁铁13的高度决定。

[0026] 进一步参考图2，为了使飞碟2在悬浮过程中不发生横向偏移，本实施例还在底座1上设置了电磁铁19，该电磁铁19的底部和主控制板15连接。第一磁铁13为空心环状磁铁，该电磁铁19设置于第一磁铁13的空心区域内，电磁铁19与第二磁铁23相吸，并且电磁铁19对飞碟2的吸力向底座1的中心轴集中，进而可以使飞碟2仅在竖直方向移动，避免偏移。具体地，飞碟2浮起时，主控制板15控制电磁铁19上磁，产生吸力；飞碟2回落到底座1时，主控制板15控制电磁铁19消磁，以节约用电。

[0027] 更进一步地参考图2，在底座1中还设有近距离传感器17，其具体可以设置在底座壳体12内壁上，并且在底座壳体12的顶部，这样便于感应飞碟2的距离。在一种实施例中，第一磁铁13为圆环状磁铁，其靠近底座1飞碟外壳22的顶部，其面向飞碟2的一面开设有凹槽，该近距离传感器17恰好位于凹槽中。当飞碟2回落到底座1上时，近距离传感器17感应飞碟2信号并传送给主控制板15，主控制板15控制飞碟2充电。

[0028] 进一步地参考图2和图4，第一磁铁13的上下移动通过推杆组件14实现，该推杆组件14包括推杆141、与推杆141连接的凸轮组142以及与凸轮组142连接的电机143，推杆141的顶端直接或间接连接第一磁铁13。该凸轮组142包括与电机143连接的第一齿轮1421、与第一齿轮1421啮合的第二齿轮1422、固定穿设于第二齿轮1422的转轴1423，以及固定穿设于转轴1423上的立面转盘1424，转轴1423的两端固定在底座1底部的两个固定件上，使第一齿轮1421和第二齿轮1422悬空。

该推杆 141 的底部设有与立面转盘 1424 的侧面滚动连接的滚轮 1411。具体地，推杆 141 是一直线杆体，其顶端可直接或间接连接底座内的某部件以提供上下导向作用，进而避免其摇晃或歪斜。推杆 141 的底部转动连接滚轮 1411，滚轮 1411 可以沿着立面转盘 1424 的侧面滚动。电机 143 在主控制板 15 的控制下驱动第一齿轮 1421 转动，第一齿轮 1421 带动第二齿轮 1422 转动，第二齿轮 1422 带动转轴 1423 转动，转轴 1423 带动立面转盘 1424 转动，立面转盘 1424 转动时，滚轮 1411 只能上下平动和自转，在立面转盘 1424 转动时，迫使滚轮 1411 在沿着其侧面滚动时发生上下移动，进而促使推杆 141 上下移动。

[0029] 具体地，作为一种实现推杆 141 上下移动的方式，立面转盘 1424 包括共面且一体的大转盘 1425 和小转盘 1426，转轴 1423 经小转盘 1426 穿过，小转盘 1426 的直径小于大转盘 1425 的直径，小转盘 1426 的侧面在背向大转盘 1425 的部位为凹面，大转盘 1425 的侧面在背向小转盘 1426 的部位为凹面，凹面的设置用于供滚轮 1411 稳定以固定推杆 141 的高度。当滚轮 1411 滚动到大转盘 1425 的凹面上时，推杆 141 位置最高，当滚轮 1411 滚动到小转盘 1426 的凹面上时，推杆 141 位置最低。为了便于滚轮 1411 滚动，大转盘 1425 和小转盘 1426 的侧面包括弧面和凹面，弧面和凹面平滑过渡，大转盘 1425 的弧面和小转盘 1426 的弧面平滑过渡。滚轮 1411 可稳定连接于大转盘 1425 和小转盘 1426 的凹面，也可以稳定连接于大转盘 1425 的弧面和小转盘 1426 的弧面间的平滑过渡处，以使第一磁铁 13 固定于不同高度，进而使飞碟 2 可以固定在不同高度。

[0030] 参考图 2 和图 3，在本发明实施例中，飞碟 2 不仅具有悬浮功能，还具有简洁且美观的外形结构以及其他娱乐功能。具体地，飞碟外壳 22 包括环状透明的上边壳 221 和下边壳 222，上下边壳扣合形成碟状外形，上边壳 221 连接有透明顶盖 223，透明顶盖 223 和上边壳 221 之间环设有装饰环 224，下边壳 222 连接有底盖 225，该上边壳 221、下边壳 222、透明顶盖 223 和底盖 225 构成飞碟 2 的外形，上述的飞碟 2 的定位座 21 及飞碟导电线圈 26 则设置于该底盖 225。

[0031] 透明顶盖 223 的下方还设有透明的柔性触控层 226，柔性触控层 226 与辅控制板 25 相连，可以用于触控以实现其他功能，例如可以预先在辅控制板 25 或者主控制板 15 中集成相应的与周围设备建立联系的控制模块，通过操控柔性触控层 226，

可以控制周围环境中灯光的变化、电子设备的工作等等，丰富飞碟2的功能。

[0032] 进一步地，飞碟外壳22中还设有支架227，上述柔性触控层226设置于该支架227上，支架227的周边还设有LED模组，LED模组与电池24连接。上述的上边壳221、下边壳222和柔性触控层226以及透明顶盖223都是透明材质，在LED模组的光照下更为美观。

[0033] 进一步地参考图6，上边壳221和下边壳222相对设有缺口，其均可视为开口环形，在缺口处设有按键模块228，该按键模块228包括拼接于缺口处的拼接件2281和设置于拼接件2281上的按键2282，该按键2282和飞碟2内的辅控制板25电连接，当飞碟2长期不使用或关闭时，通过按键2282触发柔性触控层226进入工作状态。此时，按键模块228、上边壳221、下边壳222、透明顶盖223和底盖225构成飞碟2的外部可视结构。作为按键模块228的一种连接方式，可以由上述的支架227和底盖225向缺口处延伸出固定件2271，将拼接件2281安装于固定件2271上，并使拼接件2281与上边壳221和下边壳222的缺口紧密对接，通过固定件2271安装按键模块228，使按键模块228更为稳定，同时避免对上边壳221和下边壳222造成较大压力。

[0034] 进一步参考图7，在本发明实施例中，底座壳体12包括筒体121和分别与筒体121的两端盖合的上盖122和下盖123，上述的推杆组件14中的电机143设置于下盖123的内表面，底座导电线圈16设置于上盖122的表面，底座导电线圈16设有向下延伸的插脚，插脚穿过上盖122与底座1中的主控制板15直接或间接电连接，飞碟2充电时，底座1的主控制板15与外部电源连接，通过底座导电线圈16和飞碟2导线线圈的对接对飞碟2的电池24进行充电。

[0035] 进一步地参考图7，底座1也设有LED，以美化外观，具体地，筒体121上端的开口端设有环状凸沿1211，与环状凸沿1211通过连接件连接有环形的LED支架124，LED支架124沉入筒体121内部，其上方设有环形透明的LED盖板125，LED盖板125的外边沿连接环状凸沿1211，内边沿连接一封盖126，该封盖126和LED盖板125构成了底座1的上盖122，定位槽11及底座导电线圈16设置于封盖126上，底座导电线圈16通过其向下延伸的插脚穿过封盖126与主控制板15直接或者间接连接。封盖126上还设有用于开启底座1的底座按键127，底座按键127与主控制

板 15 连接。

[0036] 进一步地参考图2，上述的LED 支架 124为圆环状，是筒体 121 内直径最大的部件，而上述的推杆 141 组件 14 的推杆 141 的上端设置有助于支撑第一磁铁 13 的磁铁支架 18，该磁铁支架 18 也为圆环形，并且位于LED 支架 124 的内侧空间并与LED 支架 124 同轴。

[0037] 以上所述仅为本发明的较佳实施例而已，并不用以限制本发明，凡在本发明的精神和原则之内所作的任何修改、等同替换和改进等，均应包含在本发明的保护范围之内。

权利要求书

- [权利要求 1] 一种飞碟装置，其特征在于：包括底座和飞碟，所述底座的顶部设有定位槽，所述飞碟的底部设有与所述定位槽配合的定位座；
- 所述底座包括底座壳体、主控制板、第一磁铁以及在所述主控制板的控制下推动所述第一磁铁上下移动的推杆组件，所述主控制板、第一磁铁及推杆组件设置于所述底座壳体中；
- 所述飞碟包括飞碟外壳、第二磁铁、电池以及与所述电池相连的辅控制板，所述第二磁铁、电池及辅控制板设置于所述飞碟外壳中，所述飞碟通过所述第一磁铁和第二磁铁之间的相斥力悬浮。
- [权利要求 2] 如权利要求 1 所述的飞碟装置，其特征在于：所述定位槽的上部具有自下向上渐扩的导向面，所述定位座设有与所述导向面匹配的导向部。
- [权利要求 3] 如权利要求 2 所述的飞碟装置，其特征在于：所述定位座上设有飞碟导电线圈，所述定位槽中设有可与所述飞碟导电线圈对接的底座导电线圈，所述飞碟导电线圈与所述电池相连，所述底座导电线圈与所述主控制板相连。
- [权利要求 4] 如权利要求 3 所述的飞碟装置，其特征在于：所述第一磁铁和第二磁铁为永磁铁，所述辅控制板可对所述飞碟的电量进行监测并与所述主控制板进行通信，所述主控制板根据所述辅控制板发送的信号控制所述推杆组件带动所述第一磁铁上移或下移。
- [权利要求 5] 如权利要求 4 所述的飞碟装置，其特征在于：所述底座壳体中还设有电磁铁，所述第一磁铁为空心环状磁铁，所述电磁铁设置于所述第一磁铁的空心区域内，所述电磁铁与所述第二磁铁相吸以稳定飞碟。
- [权利要求 6] 如权利要求 5 所述的飞碟装置，其特征在于：所述电磁铁和所述主控制板连接，所述飞碟浮起时，所述主控制板控制所述电磁铁上磁，所述飞碟回落时，所述主控制板控制所述电磁铁消磁；所述辅控制板可对所述飞碟的电量进行监测并与所述主控制板进行通信，所述主控制板根据所述辅控制板发送的信号控制所述推杆组件带动所述第一磁铁

上移或下移以及电磁铁的消磁或上磁。

[权利要求 7] 如权利要求 1至6任一项所述的飞碟装置，其特征在于：所述推杆组件包括推杆、与所述推杆连接的凸轮组以及与所述凸轮组连接的电机，所述电机与所述主控制板电连接，所述凸轮组包括与所述电机连接的第一齿轮、与所述第一齿轮啮合的第二齿轮、固定穿设于所述第二齿轮的转轴，以及固定穿设于所述转轴上的立面转盘，所述推杆的底部设有与所述立面转盘的侧面滚动连接的滚轮。

[权利要求 8] 如权利要求 7所述的飞碟装置，其特征在于：所述立面转盘包括共面且一体的大转盘和小转盘，所述转轴经所述小转盘穿过，所述小转盘的侧面在背向所述大转盘的部位为凹面，所述大转盘的侧面在背向所述小转盘的部位为凹面。

[权利要求 9] 如权利要求 8所述的飞碟装置，其特征在于：所述大转盘和小转盘的侧面包括弧面和所述凹面，所述弧面和所述凹面平滑过渡，所述大转盘的弧面和所述小转盘的弧面平滑过渡。

[权利要求 10] 如权利要求 9所述的飞碟装置，其特征在于：所述滚轮可稳定连接于所述大转盘和小转盘的凹面以及所述大转盘的弧面和小转盘的弧面间的平滑过渡处，以使所述第一磁铁固定于不同高度。

[权利要求 11] 如权利要求 1所述的飞碟装置，其特征在于：所述飞碟外壳包括环状透明且扣合形成碟状外形的上边壳和下边壳、与所述上边壳连接的透明顶盖、环设于所述透明顶盖和所述上边壳之间的装饰环，以及与所述下边壳连接的底盖，所述底盖设有所述定位座，所述透明顶盖的下方还设有透明的柔性触控层，所述柔性触控层与所述辅控制板相连。

[权利要求 12] 如权利要求 11所述的飞碟装置，其特征在于：在所述飞碟外壳中还设有支架，所述柔性触控层设置于所述支架上，所述支架的周边还设有 LED 模组，所述 LED 模组与所述电池连接。

[权利要求 13] 如权利要求 12所述的飞碟装置，其特征在于：所述上边壳和下边壳相对设有缺口，所述缺口处设有按键模块，所述按键模块包括拼接于所述缺口处的拼接件和设置于所述拼接件上的按键，所述按键和所述辅

控制板电连接，用于控制所述柔性触控层的工作状态。

[权利要求 14] 如权利要求 13 所述的飞碟装置，其特征在于：所述支架向所述缺口处延伸有固定件，所述拼接件安装于所述固定件上并与所述上边壳和下边壳的缺口对接。

[权利要求 15] 如权利要求 1 所述的飞碟装置，其特征在于：所述底座中设有用于感应所述飞碟与所述底座间距离的近距离传感器，所述近距离传感器与所述主控制板相连。

[权利要求 16] 如权利要求 15 所述的飞碟装置，其特征在于：所述第一磁铁面向所述飞碟的一面开设有凹槽，所述近距离传感器设置于所述底座壳体的内壁上并位于所述凹槽中。

[权利要求 17] 如权利要求 2 所述的飞碟装置，其特征在于：所述底座壳体包括筒体和分别与所述筒体的两端盖合的上盖和下盖，所述底座导电线圈设置于所述上盖的表面，所述底座导电线圈设有向下延伸的插脚，所述插脚穿过所述上盖与所述底座中的主控制板直接或间接电连接。

[权利要求 18] 如权利要求 17 所述的飞碟装置，其特征在于：所述筒体上端的开口端设有环状凸沿，所述筒体内还设有环形的 LED 支架，所述 LED 支架与所述环状凸沿连接，所述 LED 支架的上方设有环形透明的 LED 盖板，所述 LED 盖板的外边沿连接所述环状凸沿，所述 LED 盖板的内边沿连接封盖，所述底座导电线圈设置于所述封盖的上表面。

[权利要求 19] 如权利要求 18 所述的飞碟装置，其特征在于：所述封盖上设有用于开启所述底座的底座按键，所述底座按键与所述主控制板连接。

[权利要求 20] 如权利要求 19 所述的飞碟装置，其特征在于：所述推杆组件还包括连接于所述推杆的上端并用于支撑所述第一磁铁的磁铁支架，所述磁铁支架为圆环形，且位于所述 LED 支架的内侧空间并与所述 LED 支架同轴。

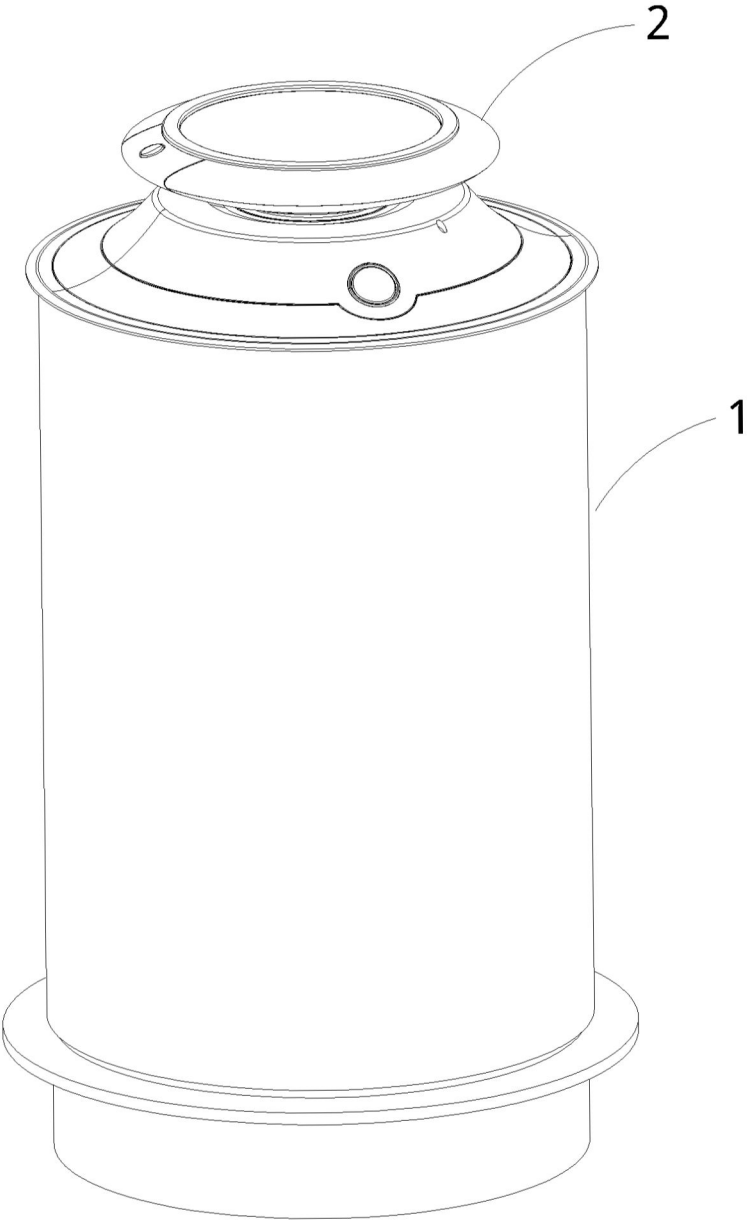


图 1

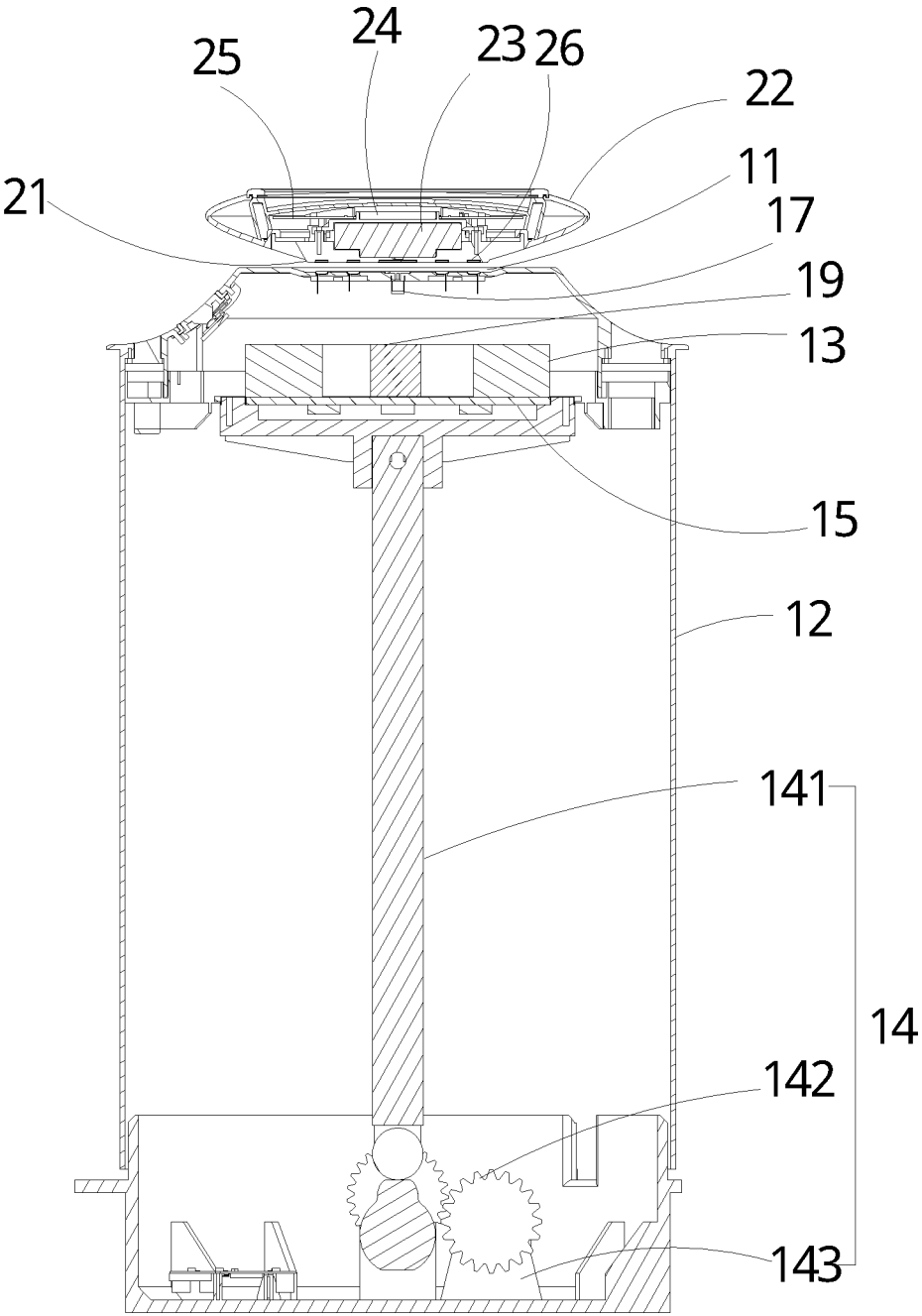


图 2

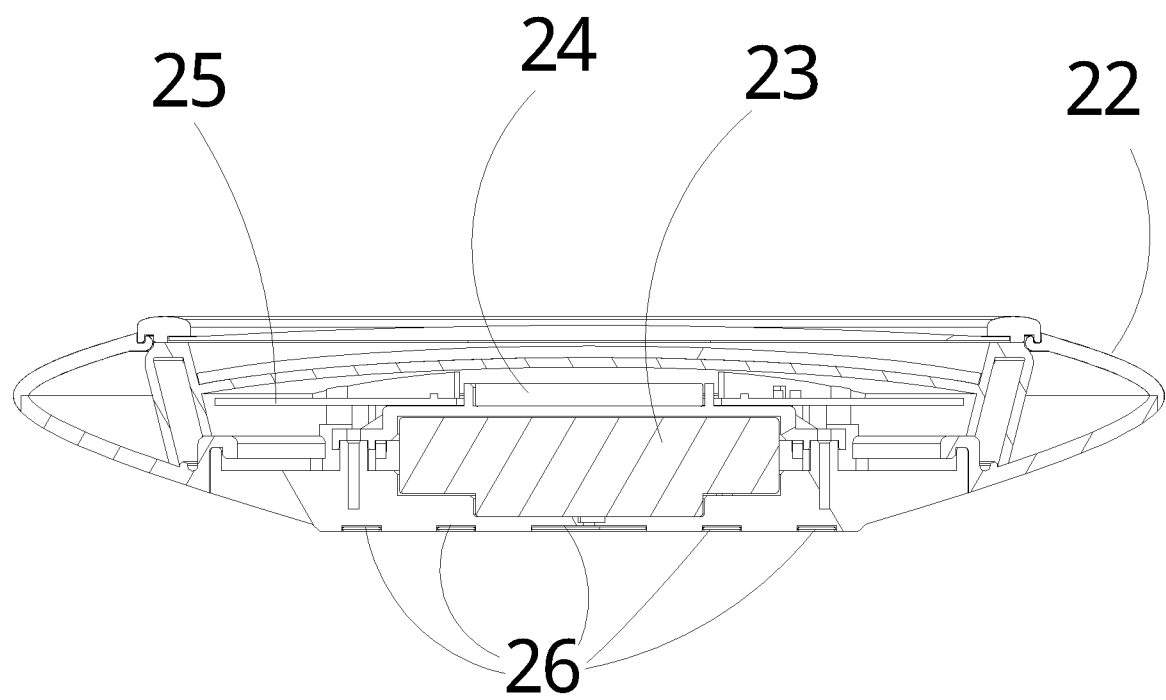


图 3

4/7

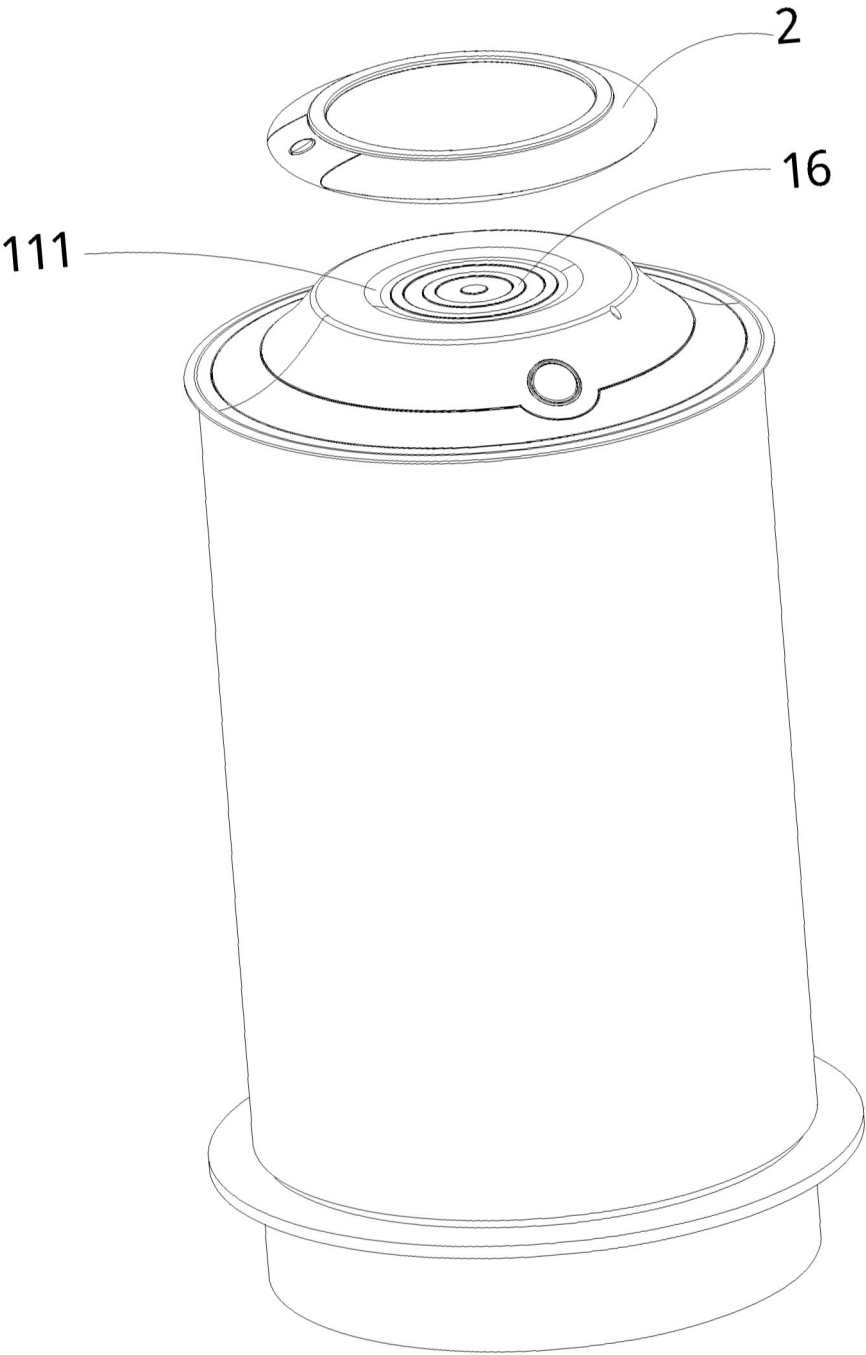


图 4

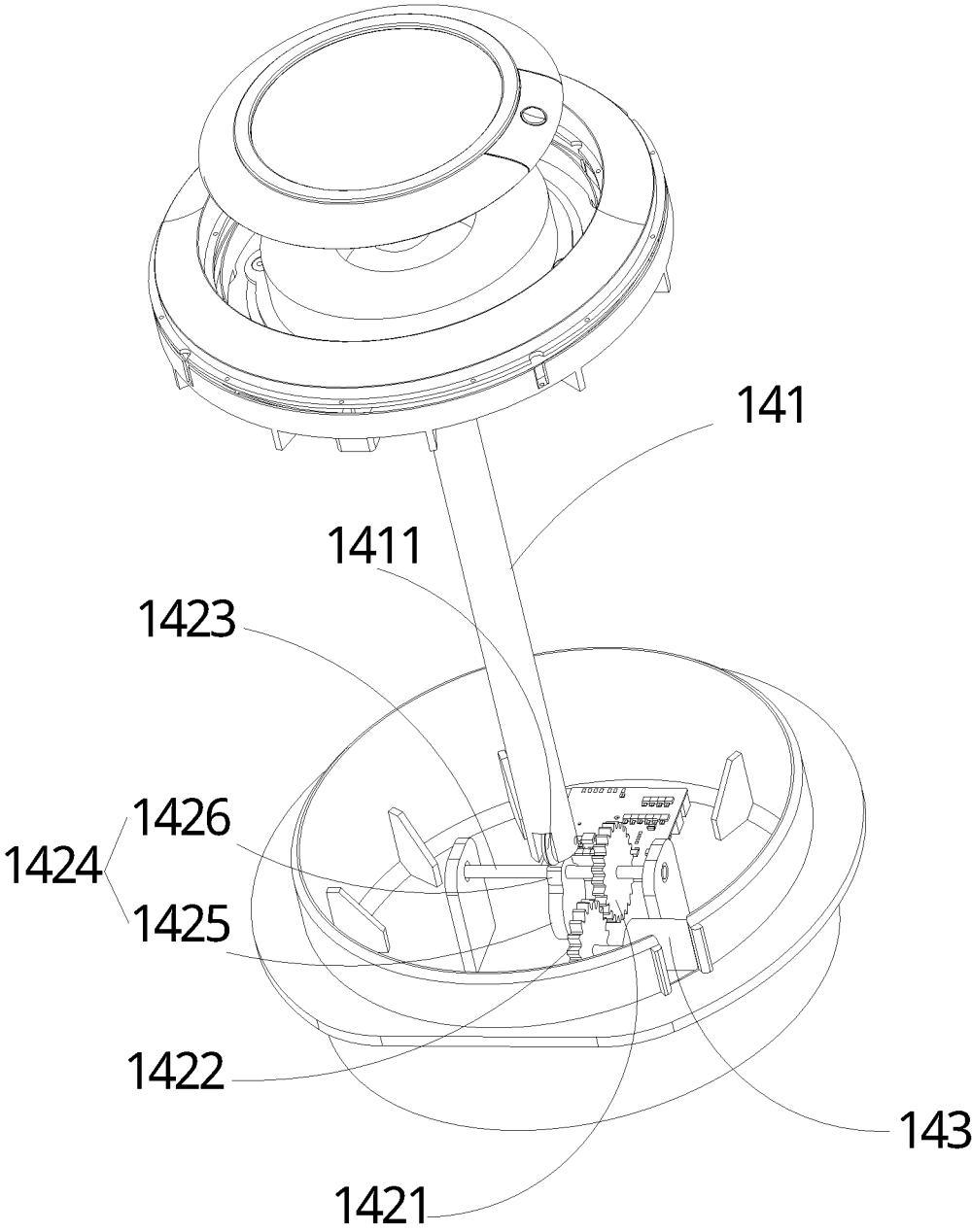


图 5

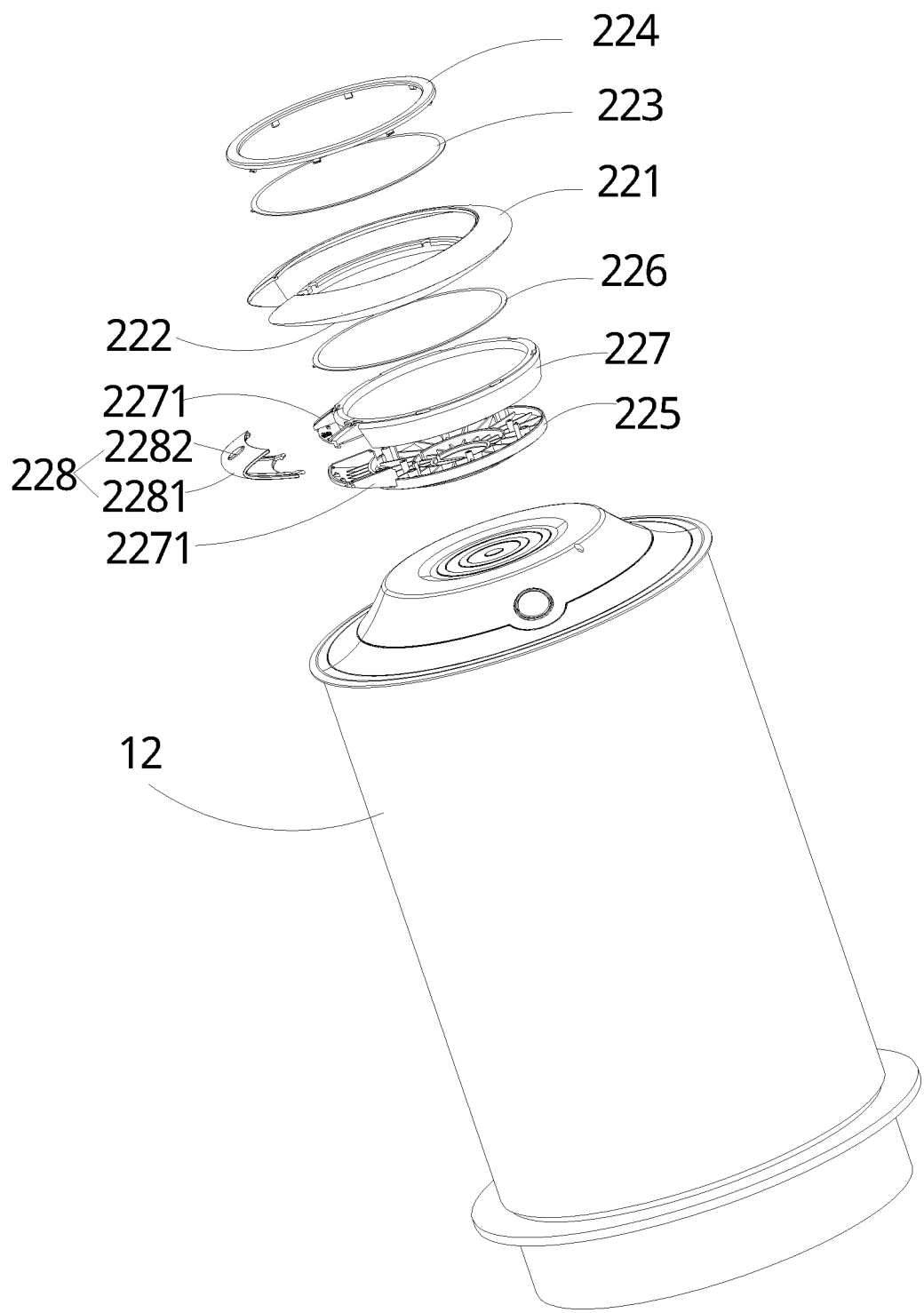


图 6

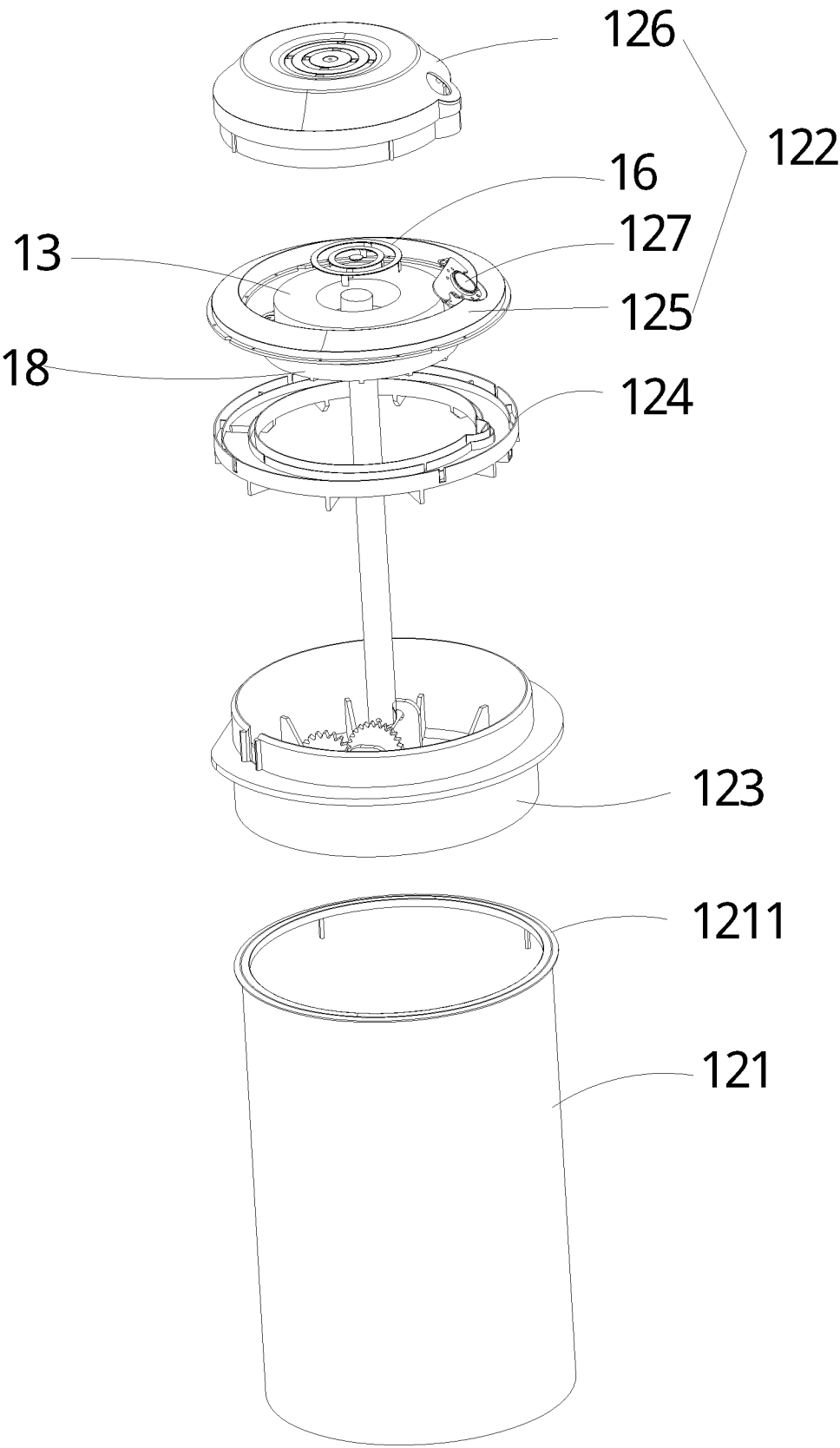


图 7

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/CN20 17/096664

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

H02N 15/00 (2006.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

H02N

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

CNPAT, WPI, EPODOC, CNKI: 悬浮, 碰, 永碰, 电磁, 底座, 推杆, 升降, 凹槽, 线圈, 电池, 齿轮, 凸轮, 控制, 传感器, LED
suspend, magnetic, permanent, electromagnetism, base, up, down, lift+, groove?, loop, batter???, gear, cam, control+, sensor

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

| Category * | Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages | Relevant to claim No. |
|------------|---|-----------------------|
| Y | CN 205490246 U (GOERTEK INC.) 17 August 2016 (17.08.2016), description, paragraphs [0025] -[0034], and figures 1-7 | 1-6, 11-20 |
| Y | CN 205902046 U (WUHAN INSTITUTE OF TECHNOLOGY) 18 January 2017 (18.01.2017), description, paragraphs [0033] -[0040], and figure 1 | 1-6, 11-20 |
| A | CN 205105378 U (LI, Wenhua) 23 March 2016 (23.03.2016), entire document | 1-20 |
| A | CN 206462720 U (SHANGZHENG FUJIAN DISPLAY SHOWCASE CO., LTD.) 05 September 2017 (05.09.2017), entire document | 1-20 |
| A | CN 105932910 A (SUZHOU KOLHAUS INFORMATION TECHNOLOGY CO., LTD.) 07 September 2016 (07.09.2016), entire document | 1-20 |
| A | US 2016065098 A I (STIPE, BARRY) 03 March 2016 (03.03.2016), entire document | 1-20 |

II Further documents are listed in the continuation of Box C. ☒ See patent family annex.

| | |
|---|--|
| * Special categories of cited documents: | "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention |
| "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance | |
| "E" earlier application or patent but published on or after the international filing date | "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone |
| "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) | "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art |
| "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means | |
| "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed | "&" document member of the same patent family |

| | |
|---|--|
| Date of the actual completion of the international search 18 April 2018 | Date of mailing of the international search report 02 May 2018 |
| Name and mailing address of the ISA State Intellectual Property Office of the P. R. China No. 6, Xitucheng Road, Jimenqiao Haidian District, Beijing 100088, China Facsimile No. (86-10) 62019451 | Authorized officer GAO, Ruizi Telephone No. (86-10) 53961068 |

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.
PCT/CN20 17/096664

| Patent Documents referred in the Report | Publication Date | Patent Family | Publication Date |
|--|-------------------|---------------|------------------|
| CN 205490246 U | 17 August 2016 | None | |
| CN 205902046 U | 18 January 2017 | None | |
| CN 205105378 U | 23 March 2016 | None | |
| CN 206462720 U | 05 September 2017 | None | |
| CN 105932910 A | 07 September 2016 | None | |
| US 2016065098 A I | 03 March 2016 | US 9564838 B2 | 07 February 2017 |

A. 主题的分类

H02N 15/00 (2006. 01) i

按照国际专利分类 (IPC) 或者同时按照国家分类和 IPC 两种分类

B. 检索领域

检索的最低限度文献 (标明分类系统和分类号)

H02N

包含在检索领域中的除最低限度文献以外的检索文献

在国际检索时查阅的电子数据库 (数据库的名称, 和使用的检索词 (如使用))

CNPAT, WPI, EPODOC, CNKI: 悬浮, 磁, 永磁, 电磁, 底座, 推杆, 升降, 凹槽, 线圈, 电池, 齿轮, 凸轮, 控制, 传感器, LED suspend, magnetic, permanent, electromagnetism, base, up, down, lift+, groove?, loop, battery???, gear, cam, control+, sensor

C. 相关文件

| 类型* | 引用文件, 必要时, 指明相关段落 | 相关的权利要求 |
|-----|--|------------|
| Y | CN 205490246 U (歌尔声学股份有限公司) 2016 年 8 月 17 日 (2016 - 08 - 17) 说明书 25-34 段、附图 1-7 | 1-6, 11-20 |
| Y | CN 205902046 U (武汉大学) 2017 年 1 月 18 日 (2017 - 01 - 18) 说明书 33-40 段、附图 1 | 1-6, 11-20 |
| A | CN 205105378 U (李文华) 2016 年 3 月 23 日 (2016 - 03 - 23) 全文 | 1-20 |
| A | CN 206462720 U (商正福建展示用品有限公司) 2017 年 9 月 5 日 (2017 - 09 - 05) 全文 | 1-20 |
| A | CN 105932910 A (苏州库浩斯信息科技有限公司) 2016 年 9 月 7 日 (2016 - 09 - 07) 全文 | 1-20 |
| A | US 2016065098 AI (STIPE, BARRY) 2016 年 3 月 3 日 (2016 - 03 - 03) 全文 | 1-20 |

□ 其余文件在 C 栏的续页中列出。



见同族专利附件。

* 引用文件的具体类型:

“A” 认为不特别相关的表示了现有技术一般状态的文件

“E” 在国际申请日的当天或之后公布的在先申请或专利

“L” 可能对优先权要求构成怀疑的文件, 或为确定另一篇引用文件的公布日而引用的或者因其他特殊理由而引用的文件 (如具体说明的)

“O” 涉及口头公开、使用、展览或其他方式公开的文件

“P” 公布日先于国际申请日但迟于所要求的优先权日的文件

“T” 在申请日或优先权日之后公布, 与申请不相抵触, 但为了理解发明之理论或原理的在后文件

“X” 特别相关的文件, 单独考虑该文件, 认定要求保护的发明不是新颖的或不具有创造性

“Y” 特别相关的文件, 当该文件与另一篇或者多篇该类文件结合并且这种结合对于本领域技术人员为显而易见时, 要求保护的发明不具有创造性

“&” 同族专利的文件

国际检索实际完成的日期

2018 年 4 月 18 日

国际检索报告邮寄日期

2018 年 5 月 2 日

ISA/CN 的名称和邮寄地址

中华人民共和国国家知识产权局 (ISA/CN)
中国北京市海淀区蓟门桥西土城路 6 号 100088

传真号 (86-10) 62019451

受权官员

高瑞孜

电话号码 86-010-53961068

国际检索报告
关于同族专利的信息

| |
|--------------------|
| 国际申请号 |
| PCT/CN20 17/096664 |

| 检索报告引用的专利文件 | | | 公布日 (年/月/日) | 同族专利 | 公布日 (年/月/日) |
|-------------|------------|----|-----------------|---------------|----------------|
| CN | 205490246 | U | 2016 年 8 月 17 日 | 无 | |
| CN | 205902046 | U | 2017 年 1 月 18 日 | 无 | |
| CN | 205105378 | U | 2016 年 3 月 23 日 | 无 | |
| CN | 206462720 | U | 2017 年 9 月 5 日 | 无 | |
| CN | 105932910 | A | 2016 年 9 月 7 日 | 无 | |
| US | 2016065098 | A1 | 2016 年 3 月 3 日 | US 9564838 B2 | 2017 年 2 月 7 日 |

表 PCT/ISA/210 (同族专利附件) (2015 年 1 月)



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 109502022 A

(43)申请公布日 2019. 03. 22

(21)申请号 201811564142.5

(22)申请日 2018.12.20

(71)申请人 邱洪武

地址 366300 福建省龙岩市长汀县汀州镇
梅林1-49号

(72)发明人 邱洪武

(74)专利代理机构 深圳市康弘知识产权代理有
限公司 44247

代理人 吴敏 孙洁敏

(51)Int.Cl.

B64C 39/00(2006.01)

B64D 27/20(2006.01)

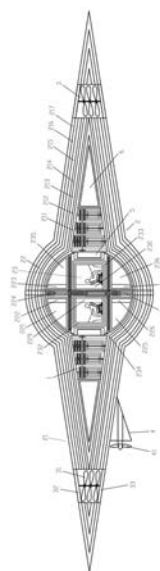
权利要求书2页 说明书11页 附图17页

(54)发明名称

一种飞碟推进系统

(57)摘要

本发明公开了一种飞碟推进系统,包括:飞碟本体、用于推动飞碟本体运动的动力装置、用于给动力装置供电的至少一个旋转发电单元、控制动力装置和所有旋转发电单元工作状态的控制系统。在飞碟本体的顶面、底面及侧面均设有喷射动力件,通过启动不同位置的喷射动力件以控制飞碟的运动方向,实现飞碟在360度内自由切换运动方向。另外,喷射动力件有气体喷射动力件和液体喷射动力件两种,使飞碟可穿梭于空中与海里。进一步的,飞碟本体内还设有旋转发电单元,可将电磁能等能量形式共同转化为电能,并给喷射动力件供电,以减少外部电能供应。本发明具有飞行方向灵活、适合空海两用、节能环保等优点。



1. 一种飞碟推进系统,包括:飞碟本体、用于推动所述飞碟本体运动的动力装置、与所述动力装置连接并控制其推进方向的控制系统,其特征在于,所述动力装置包括:设于所述飞碟本体顶部的上动力单元、设于所述飞碟本体底部的下动力单元、设于所述飞碟本体侧面的水平动力单元;

所述上动力单元包括:环绕所述飞碟本体中心轴排布在飞碟本体顶面上的多个上动力组件,每个所述上动力组件包含若干个上喷射动力件,所述上喷射动力件的流体喷射方向朝上;

所述下动力单元包括:环绕所述飞碟本体中心轴排布在飞碟本体底面上的多个下动力组件,每个所述下动力组件包含若干个下喷射动力件,所述下喷射动力件的流体喷射方向朝下;

所述水平动力单元包括:环绕所述飞碟本体中心轴排布在飞碟本体侧面上的多个水平喷射动力件,所述水平喷射动力件的喷射方向水平且喷射方向的延长线经过所述飞碟本体的中心;

所有上喷射动力件、下喷射动力件和水平喷射动力件的工作状态均由控制系统控制。

2. 如权利要求1所述的飞碟推进系统,其特征在于,所述上喷射动力件包含第一喷射口和第一吸入口,所述第一喷射口设置在所述飞碟本体的顶面上,所述第一吸入口设置在所述飞碟本体的底面上;

所述下喷射动力件包含第二喷射口和第二吸入口,所述第二喷射口设置在所述飞碟本体的底面上,所述第二吸入口设置在所述飞碟本体的顶面上;

所述水平喷射动力件包括第三喷射口和第三吸入口,所述第三喷射口和第三吸入口均设置在所述飞碟本体的侧面上。

3. 如权利要求2所述的飞碟推进系统,其特征在于,所述第一喷射口和第一吸入口同轴设置,所述第二喷射口和第二吸入口同轴设置,所述第三喷射口和第三吸入口同轴设置且轴线穿过所述飞碟本体的中心轴。

4. 如权利要求1所述的飞碟推进系统,其特征在于,每个所述上动力组件中的上喷射动力件沿所述飞碟本体中心轴向所述飞碟本体边缘排列呈直线;每个所述下动力组件中的下喷射动力件沿所述飞碟本体中心轴向所述飞碟本体边缘排列呈直线。

5. 如权利要求1所述的飞碟推进系统,其特征在于,所述上动力单元包含两种上动力组件,第一种上动力组件和第二种上动力组件数量相同且环绕所述飞碟本体中心轴交替排布,所述第一种上动力组件包含若干个上气体喷射动力件,所述第二种上动力组件包括若干个上液体喷射动力件;

所述下动力单元包含两种下动力组件,第一种下动力组件和第二种下动力组件数量相同且环绕所述飞碟本体中心轴交替排布,所述第一种下动力组件包含若干个下气体喷射动力件,所述第二种下动力组件包括若干个下液体喷射动力件;

所述水平喷射动力件分为水平气体喷射动力件和水平液体喷射动力件,所述水平气体喷射动力件和所述水平液体喷射动力件的数量相同,且环绕所述飞碟本体中心轴交替排布。

6. 如权利要求1所述的飞碟推进系统,其特征在于,所述动力系统还包括:设于所述飞碟本体上的竖直螺旋桨单元,所述竖直螺旋桨单元包括:环绕所述飞碟本体中心轴均匀排

布在所述飞碟本体上的若干个竖直螺旋桨,所述竖直螺旋桨的转轴朝上竖直设置,所述飞碟本体的边缘排布有用于安装所述竖直螺旋桨的通孔;所有竖直螺旋桨的工作状态均由控制系统控制。

7.如权利要求1所述的飞碟推进系统,其特征在于,所述动力系统还包括:设于所述飞碟本体上的水平螺旋桨单元,所述水平螺旋桨单元包括:环绕所述飞碟本体中心轴排布在所述飞碟本体底部的若干个水平螺旋桨,所述水平螺旋桨单元设置在所述飞碟本体的底面中部位置,所述水平螺旋桨的转轴水平设置,且所述转轴的延长线经过所述飞碟本体的中心轴;所有水平螺旋桨的工作状态均由控制系统控制。

8.如权利要求1所述的飞碟推进系统,其特征在于,还包括:给所述动力装置供电的至少一个旋转发电单元,所述旋转发电单元设于所述飞碟本体内,所述旋转发电单元包括:主动轮、跟随所述主动轮旋转的至少一个磁电转换机构、驱动所述主动轮转动的电动件,所述磁电转换机构包括:从动轴、固定在所述从动轴上的连动轮、安装在所述从动轴上的发电组件,所述连动轮跟随所述主动轮转动;

所述发电组件包括:固定在所述从动轴上的转子磁铁和活动套在所述从动轴上的定子线圈;

所述磁电转换机构还包括:传动连接在所述从动轴上的至少一个自旋盘、固定设置在所述自旋盘外部的安装框,所述自旋盘的上表面和/或下表面设有至少一个内磁铁,所述安装框内设有与所述内磁铁位置相对且极性相同的外磁铁,所述内磁铁和外磁铁上位置相对的表面倾斜设置且相互平行。

9.如权利要求8所述的飞碟推进系统,其特征在于,还包括:给所述电动件供电的初始电能系统、与所述发电组件连接的储电系统,所述控制系统控制所述初始电能系统和储电系统的工作状态。

10.如权利要求9所述的飞碟推进系统,其特征在于,所述飞碟本体的壳体设有外部电磁场屏蔽层,所述飞碟本体的内部设有驾乘室,所述驾乘室的表面包覆有内部电磁场屏蔽层。

一种飞碟推进系统

技术领域

[0001] 本发明涉及飞行器推进技术领域,尤其涉及一种飞碟推进系统。

背景技术

[0002] 现有的常规空中飞行推进方式,主要有直升机螺旋桨推进、喷气式升力推进、火箭喷射推进等,这些推进方式都只能直线推进,不能自由转角飞行,且需要携带大量燃料。

[0003] 因此,如何设计一种能实现360度切换方向自由飞行的飞碟推进系统是业界亟待解决的技术问题。

发明内容

[0004] 为了解决现有技术中存在的上述缺陷,本发明提出一种飞碟推进系统。

[0005] 本发明采用的技术方案是,设计一种飞碟推进系统,包括:飞碟本体、用于推动飞碟本体运动的动力装置、与动力装置连接并控制其推进方向的控制系统,动力装置包括:设于飞碟本体顶部的上动力单元、设于飞碟本体底部的下动力单元、设于飞碟本体侧面的水平动力单元。上动力单元包括:环绕飞碟本体中心轴排布在飞碟本体顶面上的多个上动力组件,每个上动力组件包含若干个上喷射动力件,上喷射动力件的流体喷射方向朝上。下动力单元包括:环绕飞碟本体中心轴排布在飞碟本体底面上的多个下动力组件,每个下动力组件包含若干个下喷射动力件,下喷射动力件的流体喷射方向朝下。水平动力单元包括:环绕飞碟本体中心轴排布在飞碟本体侧面上的多个水平喷射动力件,水平动力喷射件的喷射方向水平且喷射方向的延长线经过飞碟本体的中心。所有上喷射动力件、下喷射动力件和水平喷射动力件的工作状态均由控制系统控制。

[0006] 优选的,上喷射动力件包含第一喷射口和第一吸入口,第一喷射口设置在飞碟本体的顶面上,第一吸入口设置在飞碟本体的底面上。下喷射动力件包含第二喷射口和第二吸入口,第二喷射口设置在飞碟本体的底面上,第二吸入口设置在飞碟本体的顶面上。水平喷射动力件包括第三喷射口和第三吸入口,第三喷射口和第三吸入口均设置在飞碟本体的侧面上。

[0007] 优选的,第一喷射口和第一吸入口同轴设置,第二喷射口和第二吸入口同轴设置,第三喷射口和第三吸入口同轴设置且轴线穿过飞碟本体的中心轴。

[0008] 优选的,每个上动力组件中的上喷射动力件沿飞碟本体中心轴向飞碟本体边缘排列呈直线。每个下动力组件中的下喷射动力件沿飞碟本体中心轴向飞碟本体边缘排列呈直线。

[0009] 优选的,上动力单元包含两种上动力组件,第一种上动力组件和第二种上动力组件数量相同且环绕飞碟本体中心轴交替排布,第一种上动力组件包含若干个上气体喷射动力件,第二种上动力组件包括若干个上液体喷射动力件。下动力单元包含两种下动力组件,第一种下动力组件和第二种下动力组件数量相同且环绕飞碟本体中心轴交替排布,第一种下动力组件包含若干个下气体喷射动力件,第二种下动力组件包括若干个下液体喷射动力

件。水平喷射动力件分为水平气体喷射动力件和水平液体喷射动力件,水平动力单元包括:数量相同且环绕飞碟本体中心轴交替排布的水平气体喷射动力件和水平液体喷射动力件。

[0010] 优选的,动力系统还包括:设于飞碟本体上的竖直螺旋桨单元,竖直螺旋桨单元包括:环绕飞碟本体中心轴均匀排布在飞碟本体上的若干个竖直螺旋桨,竖直螺旋桨的转轴朝上竖直设置,飞碟本体的边缘排布有用于安装竖直螺旋桨的通孔,所有竖直螺旋桨的工作状态均由控制系统控制。

[0011] 优选的,动力系统还包括:设于飞碟本体上的水平螺旋桨单元,水平螺旋桨单元包括:环绕飞碟本体中心轴排布在飞碟本体底部的若干个水平螺旋桨,水平螺旋桨单元设置在飞碟本体的底面中部位置,水平螺旋桨的转轴水平设置,且转轴的延长线经过飞碟本体的中心轴,所有水平螺旋桨的工作状态均由控制系统控制。

[0012] 优选的,飞碟推进系统还包括:给动力装置供电的至少一个旋转发电单元,旋转发电单元设于飞碟本体内,旋转发电单元包括:主动轮、跟随主动轮旋转的至少一个磁电转换机构、驱动主动轮转动的电动件,磁电转换机构包括:从动轴、固定在从动轴上的连动轮、安装在从动轴上的发电组件,连动轮跟随主动轮转动。发电组件包括:固定在从动轴上的转子磁铁和活动套在从动轴上的定子线圈。磁电转换机构还包括:传动连接在从动轴上的至少一个自旋盘、固定设置在自旋盘外部的安装框,自旋盘的上表面和/或下表面设有至少一个内磁铁,安装框内设有与内磁铁位置相对且极性相同的外磁铁,内磁铁和外磁铁上位置相对的表面倾斜设置且相互平行。

[0013] 优选的,飞碟推进系统还包括:给电动件供电的初始电能系统、与发电组件连接的储电系统,控制系统控制初始电能系统和储电系统的工作状态。

[0014] 优选的,飞碟本体的外壳设有外部电磁场屏蔽层,飞碟本体的内部设有驾乘室,驾乘室的表面包覆有内部电磁场屏蔽层。

[0015] 与现有技术相比,本发明在飞碟本体的顶面、底面及侧面均设有喷射动力件,通过启动不同位置的喷射动力件以控制飞碟的运动方向,实现飞碟在360度内自由切换运动方向。另外,喷射动力件有气体喷射动力件和液体喷射动力件两种,使飞碟可穿梭于空中与海里。进一步的,飞碟本体内还设有旋转发电单元,通过旋转发电单元给喷射动力件供电,减少外部电能供应。

附图说明

[0016] 下面结合实施例和附图对本发明进行详细说明,其中:

图1是本发明中飞碟推进系统的侧面结构示意图;

图2是本发明中外壳的层次结构示意图;

图3是本发明中碟球的侧面结构示意图;

图4是本发明中碟球上层的侧面结构示意图;

图5是本发明中碟球中层的侧面结构示意图;

图6是本发明中碟球下层的侧面结构示意图;

图7是本发明中飞碟本体的俯视示意图;

图8是本发明中飞碟本体的立体示意图;

图9是本发明中飞碟本体的方向控制原理图;

图10是本发明中多个旋转发电单元排布呈环形的示意图；
图11是本发明中碟翼的发电结构侧面示意图；
图12是本发明中单个磁电转换机构的第一种结构示意图；
图13是本发明中单个磁电转换机构的第二种结构示意图；
图14是本发明中自旋盘和安装框之间磁铁分布的结构示意图；
图15是本发明中自旋盘的内磁铁形状示意图；
图16是本发明中内磁铁和外磁铁之间的倾角磁推作用示意图；
图17是本发明中飞碟推进系统的电力流转分配示意图；
图18是本发明中飞碟推进系统的能量转化示意图；
图19是本发明中飞碟推进系统的原理示意图；
图20是本发明中飞碟推进系统的分层结构示意图。

具体实施方式

[0017] 如图1所示,本发明提出的飞碟推进系统,包括:飞碟本体2、用于推动飞碟本体2运动的动力装置、与动力装置连接并控制其推进方向的控制系统。

[0018] 如图1至3所示,外形结构由碟翼21和设于碟翼21中心的碟球22构成,飞碟本体2的外壳由从内到外依次设置的七层结构构成,第一层为真空屏蔽层211、第二层为超导屏蔽层212、第三层为铁磁屏蔽层213、第四层为钛金属抗磁层214、第五层为钢制抗压层215、第六层为太阳能隔热发电层216、第七层为海中伏打发电层217。第四层的钛金属抗磁层214采用钛金属或复合材料制作,由于钛是无磁性金属,在强磁场中不易磁化,具有耐高温、耐腐蚀、强度高、电阻率低等优良特性,在高温和低温状态都保持高强度。第五层的钢制抗压层215可用较厚的普通钢或锰钢等硬度较大的钢铁,或其它抗压能力较强的材质。第六层的太阳能隔热发电层216的作用是将吸收的太阳能转化为电能,为初始电能系统提供原始动力。第七层的海中伏打发电层217上排布有伏打发电组,每个伏打发电组包含相对设置的铜板和锌板,铜板和锌板之间设有间距,并通过导线相连,当飞碟在海中潜航时,铜板和锌板与海水发生化学反应并转化为电能,从而补充电能增强飞碟海中续航能力。

[0019] 飞碟本体2的内部设有驾乘室23,驾乘室23的表面由内至外依次包覆有内真空屏蔽层232、内超导屏蔽层233和内铁磁屏蔽层234,内超导屏蔽层233具有完全抗磁性,隔绝外部电磁场及辐射伤害。内铁磁屏蔽层234是第二屏蔽层,可防止超导层损坏后漏磁,为超导层及驾乘室23本身提供坚实的结构基础。内真空屏蔽层232的真空环境能屏蔽大量危险,可防止温度过高和线路故障,减少伤害。驾乘室23居于飞碟本体2的正中间,可以固定安装在飞碟本体2的正中间,也可以通过磁体使之悬浮于飞碟本体2的正中间,并与外部能源区保持电磁隔离、磁悬浮真空状态,不与任何部件发生关联。

[0020] 如图3至6所示,碟球22是人居环境的主要部分,碟球的内部可分为上中下三层,上层和下层主要是为空压和海压配置的设备,中层是驾乘室23。上层的主要配置有:上层空气储存区221、上层空压机222、上层海水压力机223、碟球上层电源224、上层海水储存区235。下层的主要配置有:下层空气储存区225、下层空压机226、下层海水压力机227、碟球下层电源228、下层海水储存区236。中层的主要配置有:中层空压机229、中层海水压力机230、碟球中层电源231、驾乘室23。碟翼21是飞碟本体2获取电能的主体部分,主要由磁电转换系统、

竖直螺旋桨单元3、水平螺旋桨单元4、各屏蔽层等组成。

[0021] 动力装置包括设于飞碟本体2顶部的上动力单元。

[0022] 如图7、8所示,上动力单元包括:环绕飞碟本体2中心轴排布在飞碟本体2顶面上的多个上动力组件,每个上动力组件包含若干个上喷射动力件,每个上动力组件中的上喷射动力件沿飞碟本体2中心轴向飞碟本体2边缘排列呈直线。上喷射动力件的流体喷射方向朝上,上喷射动力件包含第一喷射口和第一吸入口,第一喷射口设置在飞碟本体2的顶面上,第一吸入口设置在飞碟本体2的底面上,第一喷射口和第一吸入口同轴设置。上动力单元包含两种上动力组件,第一种上动力组件和第二种上动力组件数量相同且环绕飞碟本体2中心轴交替排布,第一种上动力组件包含若干个上气体喷射动力件24,第二种上动力组件包括若干个上液体喷射动力件25。

[0023] 动力装置还包括设于飞碟本体2底部的下动力单元。

[0024] 如图7、8所示,下动力单元包括:环绕飞碟本体2中心轴排布在飞碟本体2底面上的多个下动力组件,每个下动力组件包含若干个下喷射动力件,每个下动力组件中的下喷射动力件沿飞碟本体2中心轴向飞碟本体边缘排列呈直线。下喷射动力件的流体喷射方向朝下,下喷射动力件包含第二喷射口和第二吸入口,第二喷射口设置在飞碟本体2的底面上,第二吸入口设置在飞碟本体2的顶面上。第二喷射口和第二吸入口同轴设置。下动力单元包含两种下动力组件,第一种下动力组件和第二种下动力组件数量相同且环绕飞碟本体2中心轴交替排布,第一种下动力组件包含若干个下气体喷射动力件26,第二种下动力组件包括若干个下液体喷射动力件27。

[0025] 动力装置还包括设于飞碟本体2侧面的水平动力单元。

[0026] 如图7、8所示,水平动力单元包括:环绕飞碟本体2中心轴排布在飞碟本体2侧面上的多个水平喷射动力件,水平喷射动力件的喷射方向水平且喷射方向的延长线经过飞碟本体2的中心。水平喷射动力件包括第三喷射口和第三吸入口,第三喷射口和第三吸入口均设置在飞碟本体2的侧面上。水平喷射动力件分为水平气体喷射动力件28和水平液体喷射动力件29,水平气体喷射动力件28和水平液体喷射动力件29的数量相同,且环绕飞碟本体2中心轴交替排布。第三喷射口和第三吸入口同轴设置且轴线穿过飞碟本体2的中心轴。

[0027] 气体喷射动力件和液体喷射动力件的原理相同,通过吸入口抽取飞碟本体外部环境中的流体,通过喷射口喷出流体产生动力,上述内容中提到的喷射动力件相关特征或结构是指气体喷射动力件和液体喷射动力件均具备的结构。

[0028] 如图1所示,动力系统还包括:设于飞碟本体2上的竖直螺旋桨单元3和水平螺旋桨单元4,竖直螺旋桨单元3包括:环绕飞碟本体2中心轴均匀排布在飞碟本体2上的若干个竖直螺旋桨31,竖直螺旋桨31的转轴朝上竖直设置,飞碟本体2的边缘排布有用于安装竖直螺旋桨31的通孔,竖直螺旋桨31的设置可承担飞碟的一部分重量,与直升机类似,而不会出现飞碟整体旋转的情况,通孔顶部的开口设置有可打开的上盖32、底部的开口设置有可打开的下盖33,需要使用竖直螺旋桨31时将上盖32和下盖33均打开,不使用时关闭上盖32和下盖33。水平螺旋桨单元4包括:环绕飞碟本体2中心轴排布在飞碟本体2底部的若干个水平螺旋桨41,水平螺旋桨41的转轴水平设置,且转轴的延长线经过飞碟本体2的中心轴。水平螺旋桨单元4设置在飞碟本体2的底面中部位置,以使碟翼21成为保护伞,使其能全天候运转。由于水平螺旋桨41在这里是控制方向的,有别于竖直螺旋桨31,属于辅助控制设备,所以水

平螺旋桨41只须环绕飞碟本体2的轴线均匀分布即可,在八个径向方向或16个径向方向设置水平螺旋桨41即可轻易控制方向。水平螺旋桨41可设计为伸缩式,飞碟本体2上设置放置水平螺旋桨41的容纳腔和覆盖容纳腔开口的密封盖,水平螺旋桨41平时隐藏于飞碟本体2内,须要用时打开密封盖,推出水平螺旋桨41即可。竖直螺旋桨31和水平螺旋桨41是用于飞碟本体2空中飞行,在空压失效时,竖直螺旋桨可以作为空压的备用方案,起垂直升降的作用,并通过水平螺旋桨41改变方向。无论是竖直螺旋桨31还是水平螺旋桨41,均是在空中使用,而在海中则是使用海水压力机喷射海水进行方向和动力控制。

[0029] 飞碟本体2内部的上下层均设有空压机、空气储存区、海水压力机和海水储存区,是切换空中状态和海中状态的重要设备。空气储存区和海水储存区也是用于调节飞碟海中悬浮高度的设备,其功能与鱼镖类似。

[0030] 所有上喷射动力件、下喷射动力件、水平喷射动力件、竖直螺旋桨31和水平螺旋桨41的工作状态均由控制系统控制。控制系统是推进系统中最重要的控制部分,改变方向有三种方式:第一种空压喷射,通过引入或抽取飞行器目标方向的前方空气,经空压机压缩空气后,以各空气喷射口向后喷射,助推飞碟空中前进,加压的空气,还可以进一步加热后再喷射,也可以等离子体的形式喷射;第二种是海水喷射,在海中通过抽取目标方向的前方海水,经过海水压力机加压后,以各海水喷射口向后喷射,助推飞碟海中前进;第三种是竖直螺旋桨31和水平螺旋桨41配合使用,但其只能在空中使用,是辅助设置。

[0031] 如图9所示,由于飞碟本体2以空气或海水压力助推前进,其周身受到的空气或海水压力相同,改变方向只需减弱目标方向上的空气压力或海水压力,加压后向后喷射,以此来增强后方空气压力或海水压力的强度大小即可,对应前后、左右、上下共三组方向,能够360度自由转向,而平行方向90度直角转弯是飞碟本体方向控制的基础。无论是在空中还是在海中,抽取前方目标方向上的空气或海水向后喷射,不仅包括简单的抽取后加压直接向后喷身,还需要将一部分加压后的空气或海水,分散地沿着飞碟本体2周身全方位的向后喷身,以此加速飞碟四周空气或海水的流动,减少阻力,加快速度。

[0032] 1、在空中控制方向的方式

向前驱动飞行时,启动水平动力单元中对应位置的水平气体喷射动力件28,抽取目标方向的前方空气送入空压机加压后,向后方及飞碟本体2周边一起向后方喷射空气,加快该区域的空气流速,即同时减弱目标方向前方及周边的空气压力,加强后方的空气压力,气流向前移动,依靠空气压力助推飞碟本体2前进。

[0033] 向后倒退飞行时,启动水平动力单元中对应位置的水平气体喷射动力件28,将后方作为目标方向,对向前驱动飞行进行反向操作,水平气体喷射动力件28抽取后方的空气加压后,向前方及飞碟本体2周边喷射,通过增强前方空气压力的方式,依靠空气压力起到倒退飞行的作用。

[0034] 向左移动飞行时,启动水平动力单元中对应位置的水平气体喷射动力件28,抽取左边方向的前方空气,送入空压机中进行加压,然后向右喷射空气,左边空气压力减小,气流向左移动,依靠空气压力向左飞行。

[0035] 向右移动飞行时,启动水平动力单元中对应位置的水平气体喷射动力件28,对向左驱动飞行进行反向操作,抽取右边方向的前方空气,送入空压机中进行加压,然后,向左喷射空气,右边空气压力减小,气流向右移动,依靠空气压力向右飞行。

[0036] 当要在平行方向90度直角转向时,选取目标方向的前方空气,送入空压机中,然后快速向其它平行方向上的三个方向同时喷射,这三个方向上的空气压力增强,而被抽取空气方向上的空气流速加快,空气压力变小,其它三个方向上的空气压力将飞碟本体依靠空气压力向弱压力区推动,从而起到90度直角转向的作用。与此为基础,控制喷射的大小、强度和角度,就可实现空中360度任意转向。

[0037] 上下垂直升降与前后左右平行方向转向推移原理相同,通过抽取飞碟本体2上方的空气,经高速加压后,向飞碟本体2的下方喷射,这样上方空气流速加快、空气压力小,下方流速小、空气压强大,压力差使气流向上,依靠下方空气压力助推飞碟本体2向上移动使飞碟本体2获得垂直向上的升力,实现飞行中的垂直升降与悬停等功能。

[0038] 向下垂直降落时,只需减弱向下方向喷射的空气速度和强度即可起到垂直下降的作用。

[0039] 悬停空中时,只需调整上气体喷射动力件24和下气体喷射动力件26的推进力,使飞碟本体2上下表面受到的空气压力相同,即可获得悬停。

[0040] 斜角飞行时,只需加强碟翼斜边特定角度的定向喷射空气的大小和强度即可,比如,向左倾斜角飞行时,可加强右碟翼斜边特定角上方的空气喷射,同时加强左碟翼斜边下方的空气喷射,使飞碟本体2瞬间改变倾斜角度。

[0041] 前后左右平行飞行强调在平行方向上空气压力对飞碟本体2的助推;垂直升降强调对飞碟本体2上下控制区空气压力大小的控制调节;斜角飞行则强调碟翼斜边定向定点喷射空气的大小和强度。

[0042] 2、从空中潜入海中控制方向的方式

飞碟本体2从空中潜入海中,可以有两种方式,一种是以空压方式直接平行降落在海面上,在接触海水前,关闭并隐藏竖直螺旋桨31和水平螺旋桨41,再关闭气体喷射动力件,最后,打开液体喷射动力件,如果飞碟浮力大于海水,将在抽取海水后改变重力直接潜入海中,依靠喷射海水潜航;如果飞碟重力大于海水浮力,则飞碟直接潜入海中,通过海水喷射动力件进行方向控制;第二种,是飞碟在空中通过气体喷射动力件首先调整角度,以斜插式角度入海,在接触海水前,关闭并隐藏竖直螺旋桨31和水平螺旋桨41,再关闭气体喷射动力件,并同时打开海水喷射动力件,入海后重新调整姿态至平行位置,斜插式有利于以最快速度潜入海中。优选第一种方式,降落平稳、安全,能最大限度地发挥空中和海中设备的优点,准确切换空中和海中模式,防止意外发生。

[0043] 3、在海中控制方向的方式

向前驱动潜航时,启动水平动力单元中对应位置的水平液体喷射动力件29,抽取目标方向的前方海水,送入海水压力机中,然后向后方及飞碟本体2周边一起向后方喷射加压后的海水,加快该目标前方区域的海水流速,同时减弱目标方向前方及周边的海水压力,加强后方海水压力,水流向前方移动,依靠海水压力助推飞碟本体2前进。

[0044] 向后倒退潜航时,启动水平动力单元中对应位置的水平液体喷射动力件29,将后方作为目标方向,对向前驱动潜航进行反向操作,将后方海水抽取加压后,向前方及飞碟本体2周边喷射,通过增强前方海水压力的方式,依靠海水压力起到倒退的作用。

[0045] 向左移动潜航时,启动水平动力单元中对应位置的水平液体喷射动力件29,抽取左边方向的前方海水,送入海水压力机中进行加压,然后,向右喷射海水,左边海水压力减

小,气流向左移动,依靠海水压力向左移动。

[0046] 向右移动潜航时,启动水平动力单元中对应位置的水平液体喷射动力件29,抽取右边方向的前方海水,送入海水压力机中进行加压,然后,向左喷射海水,右边海水压力减小,水流向右移动,依靠海水压力向右移动。

[0047] 当要在平行方向90度直角转向时,选取目标方向的前方海水,送入海水压力机中,然后快速向其它平行方向上的三个方向同时喷射,这三个方向上的海水压力增强,而被抽取方向上的海水流速加快,海水压力变小,其它三个方向上的海水压力将飞碟本体2依靠强海水压力向弱海水压力区推动,从而起到90度直角转向的作用。与此为基础,控制喷射的大小、强度和角度,就可实现海中360度任意角度的转向。

[0048] 海中上下垂直升降与前后左右平行方向转向推移原理相同,通过抽取飞碟本体2顶部的海水,经加压后,向下飞碟本体2底部喷射,这样上方水流流速加快,海水压力小;下方流速小,海水压强大,水流向上,依靠下方海水压力助推飞碟本体2向上移动,使飞碟本体2获得垂直向上的升力,实现潜航中的垂直升降与悬停功能。

[0049] 向下垂直下沉时,只需减弱向下方向喷射的海水速度和大小即可起到垂直下沉的作用。

[0050] 悬浮海中时,只需调整上液体喷射动力件25和下液体喷射动力件27的海水压力,使飞碟本体2上表面和下表面受到的压力相同,即可获得悬停,也可以通过内部存储海水或空气的重量对比,实现潜艇式的中悬浮。

[0051] 斜角潜航时,只需加强碟翼21斜边特定角度的定向喷射海水的大小程度即可,比如,向左倾斜角潜航时,可加强右碟翼斜边特定角上方的海水喷射,同时加强左碟翼斜边下方的海水喷射,使飞碟本体2瞬间调整倾斜角度。

[0052] 前后左右平行潜航强调在平行方向上海水压力对飞碟本体2的助推;海中垂直升降强调对飞碟本体2上下控制区海水压力大小的控制调节;斜角飞行则强调碟翼21斜边定向定点喷射海水大小和程度。

[0053] 4、从海中返回空中控制方向的方式

飞碟本体2在海中返回空中,有四种情况,第一种是依靠向下喷射海水,使潜航的方向朝上,直达海面;第二种是以斜插式快速冲出海面,首先要调整姿态角度,在海中通过海水喷射动力件调整仰角角度,角度倾斜15度到45度之间,以最大限度地减小上浮阻力,冲出海面后,重新调整姿态到平行角度;第三种是,当飞碟的所受到的浮力大于海水,是通过吸入海水才潜入海中的情况下,只需向下喷射海水即可浮出海面。第四种方式是当飞碟入海前所受到的浮力小于自身重量,直接潜入海中,这种情况,在冲出海面前,需同时打开气体喷射动力件和液体喷射动力件及竖直螺旋桨31,此时,液体喷射动力件依靠储存的海水向海中喷射,是主要的向上动力源,气体喷射动力件则不吸气只向下喷射空气,竖直螺旋桨虽开启,但不打开上盖和下盖,当上浮到海面后,抽取空气并同时向海面喷射空气和海水。与此同时,一直开启的竖直螺旋桨31打开上盖和下盖,也将与气体喷射动力件相互配合,再次产生升力。当喷射完海水,顺利进入空中后,关闭液体喷射动力件,只开启气体喷射动力件和竖直螺旋桨31,以控制飞碟本体2在空中的上下前后左右的运行。

[0054] 以上飞碟本体2的任意转向是假设驾驶人员自身不动的情况下,通过直接控制气体喷射动力件或液体喷射动力件间接达到的转向目的。第二种情况就是假设驾驶人员的位

置本身就是控制器,该位置可以旋转,也就是驾驶人员面对的方向就是目标方向,通过这种方式可直接控制飞碟本体2的方向,位置转向哪个方向,飞碟本体2自动向哪个方向飞行,方向控制都是通过控制系统进行精确角度控制。

[0055] 飞碟的供电结构如下。

[0056] 如图1、10、11、12、13所示,飞碟推进系统还包括:给动力装置供电的至少一个旋转发电单元1,旋转发电单元1设于飞碟本体2内部,用真空泵抽去旋转发电单元1周边的空气后,旋转发电单元1处于真空环境。旋转发电单元1包括:主动轮11、跟随主动轮11旋转的至少一个磁电转换机构12、驱动主动轮11转动的电动件,电动件为马达或其他能起到相同驱动作用的部件。

[0057] 如图11、12、13所示,磁电转换机构12包括:从动轴121、固定在从动轴121上的连动轮122、安装在从动轴121上的发电组件,连动轮122跟随主动轮11转动。其中,发电组件包括:固定在从动轴121上的转子磁铁123和活动套在从动轴121下部的定子线圈124,转子磁铁123通过支撑架131固定在从动轴121上,转子磁铁123随从动轴121转动时,定子线圈124切割转子磁铁123的磁感线以产生电能。磁电转换机构12还包括:传动连接在从动轴121上部的至少一个自旋盘125、固定设置在自旋盘125外部的安装框126。图12所示的是自旋盘125与从动轴121的第一种传动连接方式,自旋盘125活动套在从动轴上,自旋盘125的内侧设有内齿圈,从动轴121的外侧设有与内齿圈啮合传动的外齿圈,从动轴121转动时由外齿圈带动内齿圈转动,从而使自旋盘125旋转,图13所示的是自旋盘125与从动轴121的第二种传动连接方式,自旋盘125固定套在从动轴121上,从动轴121转动时自旋盘125跟随转动。

[0058] 如图3至6所示,在优选实施例中,碟翼21内部设置有若干个环绕其中心轴排列的旋转发电单元1,碟球22中心也设有一个旋转发电单元1,每个旋转发电单元1独立运行发电。碟球22的旋转发电单元1分为上中下三层,上层的上部有5个小自旋盘,中层有10个小自旋盘和1个大自旋盘1251,下层有6个小自旋盘1252和1个大自旋盘1251。

[0059] 优选的,如图12至14所示,自旋盘125的上表面和/或下表面设有至少一个内磁铁127,安装框126内设有与内磁铁127位置相对且极性相同的外磁铁128,内磁铁127和外磁铁128上位置相对的表面倾斜设置且相互平行,内磁铁127和外磁铁128同极相斥推动自旋盘125旋转,并辅助主动轮11带动从动轴121下部的转子磁铁123旋转,而定子线圈124切割转子磁铁123的磁感线,从而将自旋盘的磁能转换成动能和机械能,再由发电组件将磁能、动能、机械能、真空势能等多种能量形式共同以电磁感应的方式转换成电能输出,当自旋盘125的上表面和下表面均设有内磁铁时,自旋盘125上下两个表面受到的相斥力推动自旋盘125向同一个方向旋转。在优选实施例中,每个磁电转换机构12中自旋盘125、安装框126和连动轮122位于从动轴121上部形成旋转部分,发电组件安装在从动轴121下部形成发电部分。

[0060] 在优选实施例中,如图14、15、16所示,自旋盘125的上表面和下表面均设有若干个内磁铁127,内磁铁127和外磁铁128上位置相对的表面为磁推面,磁推面与水平面的夹角范围为 10° ~ 30° ,磁推面与水平面的夹角优选为 15° ,以这种倾角磁推的方式,限制磁推的方向,从而使所有单组发电结构都能顺利地共同旋转,共同转换出电能,当具有 15° 以内磁推面的磁铁分别对应地、平行地设置时,就以磁铁的力量将磁力转化为动能,使自旋盘125旋转,使磁电转换机构12初步具备发电的基本条件。如图14所示,为了优化助推效果,自旋盘

125的侧面还设有至少一圈内辅助磁铁129,安装框126内设有与内辅助磁铁129位置相对且极性相同的外辅助磁铁130,以悬空对应位于安装框126上的同极磁铁,从而以上下左右悬空磁推的方式使自旋盘125旋转获得动能。较优的,内辅助磁铁129呈向其对应的外辅助磁铁130拱起且上下对称的凸形,该外辅助磁铁130呈与凸形形状匹配的凹形,设置这种凸形和凹形的好处是便于自旋盘125的旋转定位,优选实施例中,凸形为向上拱起的对称三角形,三角形上对称的两个斜面斥力相反,以使三角形正对外磁铁128上对应的凹形。同理,也可以将位于自旋盘125内圈边缘和/或外圈边缘的内磁铁127设置呈向其对应外磁铁128拱起且上下对称的凸形,该外磁铁128呈与凸形形状匹配的凹形。

[0061] 如图10至13所示,旋转发电单元1中设有多个磁电转换机构12,多个磁电转换机构12沿靠近主动轮11向远离主动轮11的方向排布且依次传递运动,最靠近主动轮11的磁电转换机构12由主动轮11带动旋转,主动轮和连动轮均为齿轮。在优选实施例中,旋转发电单元1中设有三个磁电转换机构12,三个磁电转换机构12依次传动,相互啮合传动的两连动轮122的凸齿侧面上设有位置相对且极性相同的副助推磁铁,以使各连动轮122之间互相磁推,一是使之减少摩擦,二是起到借力的作用。为了进一步优化助推效果,主动轮11的凸齿侧面设有主助推磁铁,连动轮122的凸齿侧面设有与主助推磁铁位置相对且极性相同的副助推磁铁,连动轮122上设有与主助推磁铁位置相对且极性相同的副助推磁铁,主动轮11和连动轮122之间也可以互相磁推,各旋转发电单元1通过连动轮122实现连动,并在自旋盘125的配合下,实现旋转部分对发电组件的带动作用,最终实现整个磁电转换系统的发电功能。另外,旋转发电单元1中相邻的旋转部件在旋转时旋转方向会正好相反,所以需要在事前,对各自旋盘125的实际运行方向进行统计,以确保运行旋转方向不会相抵触,各电动件也要与相对应的连动轮125运行方向相适宜,以防旋转方向不同而损坏磁电转换系统。

[0062] 较优的,如图1、17、18所示,飞碟推进系统还包括:给电动件供电的初始电能系统5、与发电组件连接的储电系统6,控制系统控制初始电能系统5和储电系统6的工作状态,控制系统为中央处理器,储电系统6可以采用储能电池。初始电能系统5的原生动力包括以下几种方式:一是电池,可以是普通电池;二是太阳能,通过太阳照射获得初始电源;三是热能,通过外表吸热获得电能;四是风能,通过螺旋桨对风产生旋转获得电能;五是初始电能系统运行后,返回电池的那部分补偿电能;六是其它生成电源方式。

[0063] 保持初始电能系统5原生动力的能量持久稳定,进行必要的维护工作是必须的,是保证整个动力系统正常运转的基础,特别是初始电能系统5的启动方式。比如,对电池的原生初始充电采用电流脉冲充电方式增强电池使用寿命;也可采用自启动式稳压器作为励磁电源方式,在电池出现意外,无任何电池能量时,只须旋转就能发电,即使在初始电能系统5全部损坏的情况下通过摇手把,也可保证系统正常运转。在控制系统控制下,初始电能系统5给电动件通电,将电能转化为电动件的机械能,带动各连动轮122旋转,此时是机械能转化为动能,而各自旋盘125的同磁极磁推,是磁能转化为动能,再由发电组件切割磁感线,将动能转化为机械能,机械能再综合其它能量形式,通过发电组件共同转化为电能,最终输出的电能有一部将返还给初始电能系统,是对初始电能的二级动力补充,多余电能将存储于储电系统6中,以备不时之需。

[0064] 所有旋转发电单元1最终向外输出给动力装置的电力大小,主要取决于磁电转换机构12,通过控制系统控制电能输入与输出的大小和方式,可从初始能量输入、最终能量输

出两个方面进行最终电能输出大小的精准全程控制。初始能量输入是通过直接改变初始电能系统给电动件供电的电阻、电压和电流,来间接改变磁电转换机构12中的独立发电组件的转速和能量大小,最终影响输出电能大小。通过控制系统精确计算初始电能系统需要输出多少电能给电动件,使主动轮11旋转,同时带动相邻的连动轮122旋转,进而带动发电组件中的转子磁铁123旋转,以切割磁感线的方式产生电能,使最终输出的电流和电压保持恒定,且正好适合动力装置所需,而电动件对于控制转速,在增强或减弱电流大小的调节上具有重要意义。

[0065] 最终能量输出是通过控制输出端的电压、电阻,改变输出到动力装置的电流大小,实现对电能和功率的控制。其可分为三种情况:一是在电流正常时,除优先返还给初始电能系统外,余下电能全部供应给动力装置,电力正好够用;二是在电流过大时,为防损坏动力装置,将多余电力存储于储电系统;三是在电流不足时,由储电系统提供电力,保证动力装置电能所需,以及在初始电能系统损坏时,由储电系统6担起给电动件供电的作用。系统中电能的传输可采用有线或无线的方式,无线传输可通过霍尔效应等方式,近距离不接触直接获得电力。

[0066] 飞碟运行时,初始电能系统通电给电动件是电能转化为机械能,由主动轮11带动连动轮122旋转进而将机械能转化为动能,而自旋盘125在外围对同轴的连动轮122的同方向助推,以及连动轮122的磁铁也是同磁极助推,都是磁力转化为动能和机械能,起辅助加速作用,且以上这些能量形式都是在真空环境下运行的,所以还包括了真空势能,最终整个系统的初始电能、机械能、动能、磁力、真空势能、太阳能等能量形式,通过磁电转换系统共同重新转换成了飞碟运行的电能。

[0067] 如图19、20所示,本系统是一个开放的电力系统,是遵守能量守恒定律的。

[0068] 在此需要特别强调的是,整个系统是处于真空条件下的发电机构,每个发电单元,都由旋转部分和发电部分构成。系统能把太阳能等多种外部能源转化为初始能量,初始能量持续向主动轮(马达)输入电能,驱动各连动轮旋转,此时,电能转化为机械能,加上各自旋盘同磁极助推的磁力及真空势能等能量形式,最终将多种能量形式共同重新转化为输出的电能,输入的电能和输出的电能并不是同一个电能。

[0069] 旋转部分的旋转包括主动轮(马达)对连动轮的旋转和自旋盘的同磁极磁推旋转,由于旋转就为发电部分产生电能创造了基本条件。

[0070] 如果把向系统输入电能的初始能量机构和自旋盘旋转机构作为一个整体来考虑,那么整个系统输出总能量的构成中,包括了构成初始能量的固有电池电能和太阳能、风能、初始能量将电能转化成的机械能、自旋盘同磁极助推的磁力、真空势能等能量形式,其本质上只是通过旋转部分,将磁力、机械能、动能、真空势能等能量形式,在真空下共同重新转化为电能的过程。

[0071] 根据热力学第一定律,也即能量守恒定律,是指在一个封闭孤立的系统中,总能量保持不变。其中总能量包括静止能量(固有能量)、动能、势能三者的总和,是系统的机械能、热能及除热能以外的任何内能形式的总和。

[0072] 能量守恒定律还可表述为第一类永动机(能不断自动做功而无须消耗任何燃料和能源的机器)是做不成的。因为对外界做功就必须消耗能量,不消耗能量就无法对外界做功。

[0073] 当系统是开放的,它和介质之间不仅有热的和机械的相互作用,还有物质交换,则热力学第一定律的表述中还应增加一项因物质交换引起的能量的增量或减量。

[0074] 机械能是包含动能和势能(位能),即机械能=动能+势能。

[0075] 根据能量守恒定律,流入的能量等于流出的能量加上内能变化。

[0076] 从以上对于公认的能量守恒定律和永动机的判定中,可见本系统与永动机有着本质不同。

[0077] 1、本系统是个开放的系统,而永动机是个封闭孤立的系统。

[0078] 2、本系统从开始运行至结束一直持续地输入能量,而永动机是一经启动后就不再输入能量。

[0079] 3、本系统虽然不直接消耗燃料,但是要持续消耗初始能量的电能,这包括初始能量从外部环境中获得的太阳能和风能等电能以及初始能量自带的电池,不是无缘无故地不断自动做功,而是在自旋盘和真空环境下,由初始电能不停地持续向主动轮供电才启动旋转的结果,这与永动机有本质的不同。

[0080] 4、本系统存在两部分的能量守恒,一是初始能量通电主动轮(马达),驱动连动轮旋转,在这里电能就结束了,这个过程是电能转化为机械能。二是旋转部分带动发电部分,在真空环境下,切割磁感线,间接产生电能,是磁力、动能、机械能、真空势能等能量形式共同重新转化为电能的过程,产生的电能都是有来源的,并不是凭空出现的。

[0081] 5、输入的电能只是参与初始旋转,将电能转化为机械能,而输出的电能是系统中的所有能源形式,以机械能的方式共同重新转化为电能的结果,输入的电能与输出的电能是两个来源不同的电能,这与永动机有着本质的不同。

[0082] 6、本系统是个开放的系统,其总能量包括初始能量部分和旋转部分,其中旋转部分的能量,包括了磁力、机械能以及在真空状态下的动能和势能,最终输出的电能,主要是初始能量部分和旋转部分的所有能量形式,在真空状态下,共同重新转化出的电能,而不是来自于初始能量的增量,实际上,不存在初始能量的增量,这是最容易让人误解的部分。

[0083] 7、当旋转部分被抽干空气后,旋转部分同为电磁和真空两种共同存在的环境,其与外部隔绝,内能降低,无空气无摩擦无电阻,旋转部分的动能、势能增加,也就是增强了机械能转化为电能的能力。

[0084] 8、根据能量守恒定律,流入的能量等于流出的能量加上内能变化。这里所说的流入的能量不仅包括了初始能量持续输入的电能转化的机械能,同时还包括了各自旋盘同磁极助推的磁力,而流出的能量主要是指整个系统中的所有磁力、动能、真空势能、机械能、电能等能量形式的总和,再加上内能的变化,其总能量并没有增加也没有减少,可见,整个系统是符合能量守恒定律的。

[0085] 以上分别从本系统的特点和原理、永动机的特点、能量守恒定律三个方面全面阐述了本系统不仅是个开放的系统,和永动机是两个完全不同的概念,而且是遵守能量守恒定律的。

[0086] 以上所述仅为本发明的较佳实施例而已,并不用以限制本发明,凡在本发明的精神和原则之内所作的任何修改、等同替换和改进等,均应包含在本发明的保护范围之内。

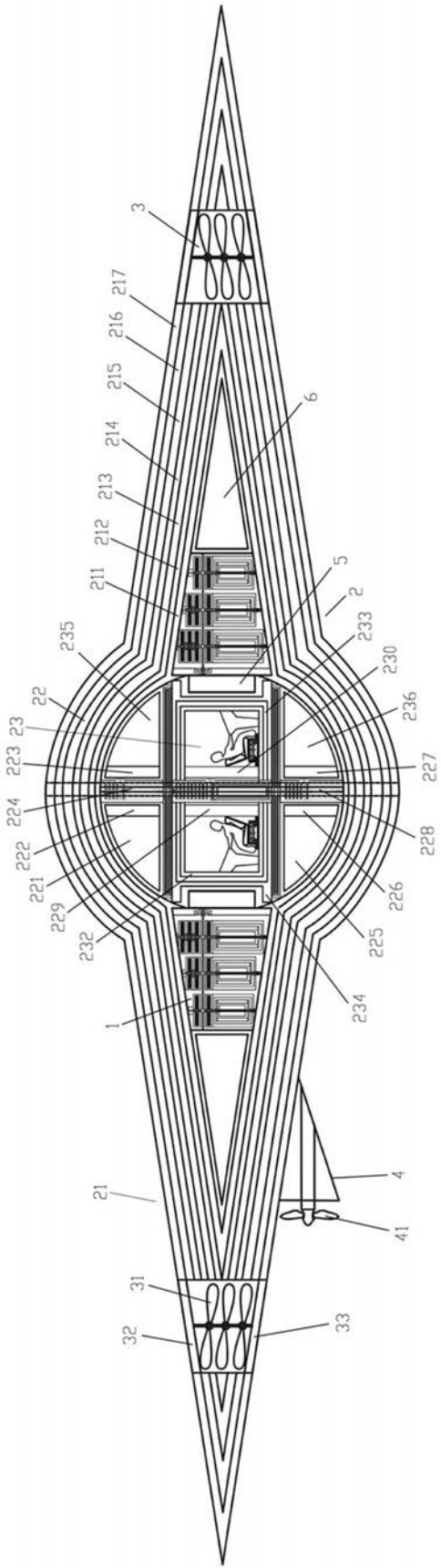


图1

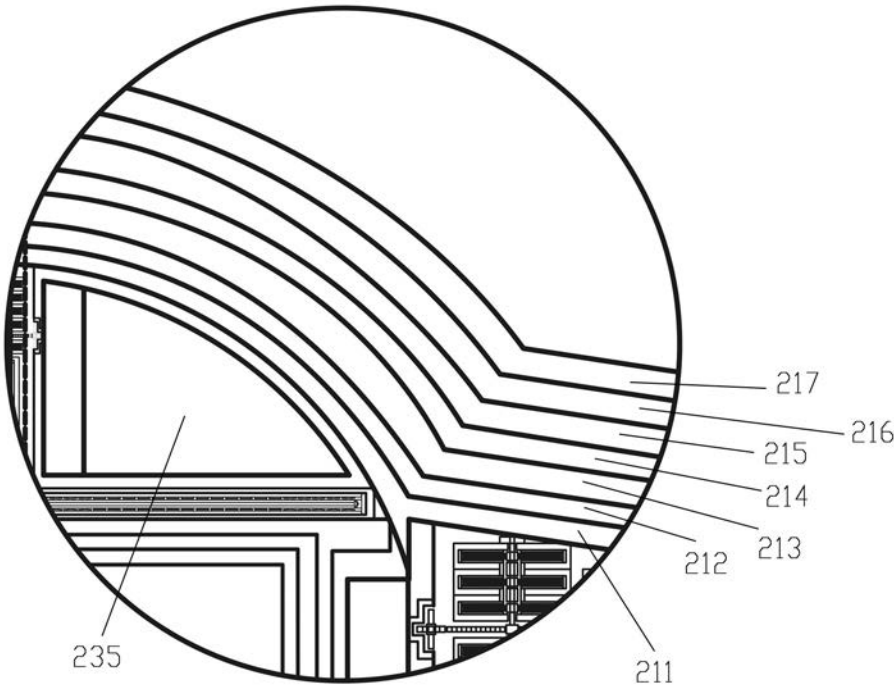


图2

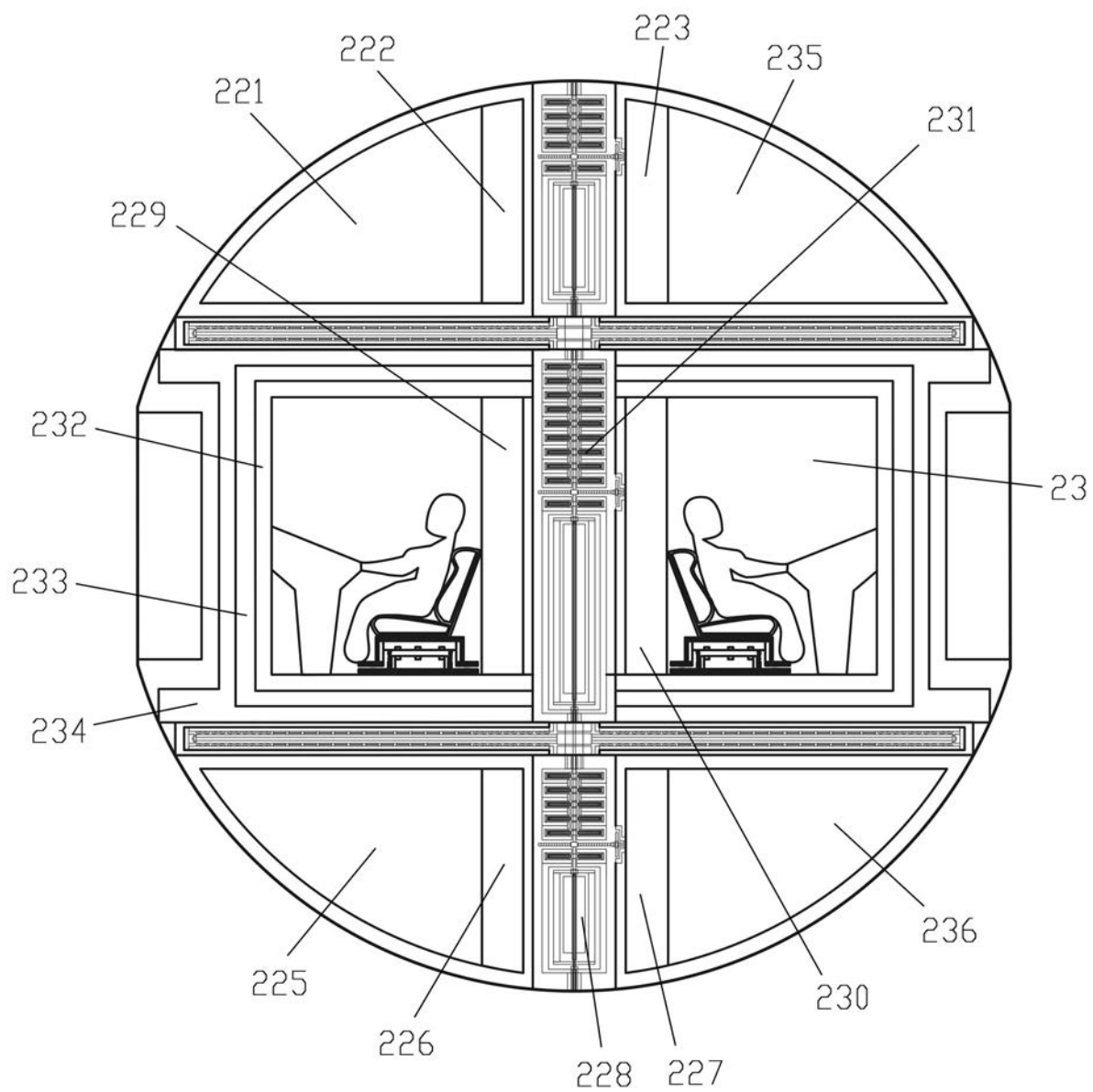


图3

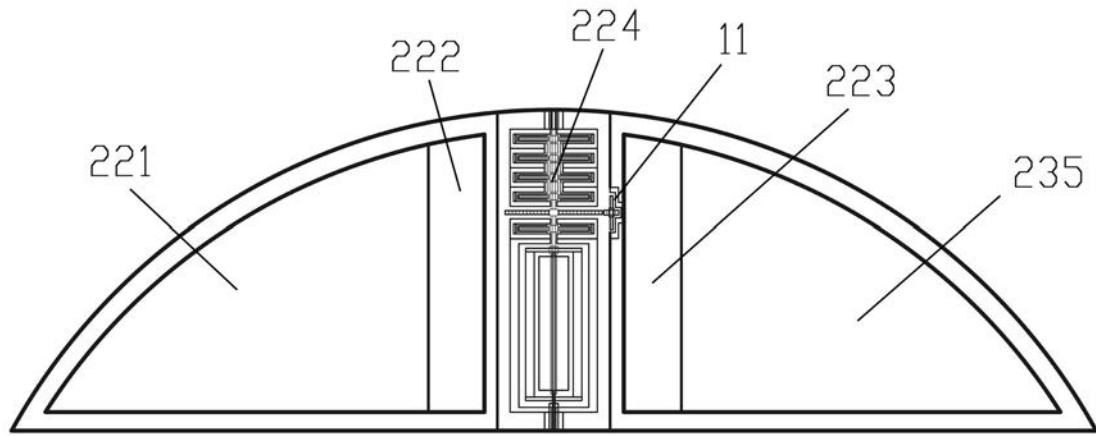


图4

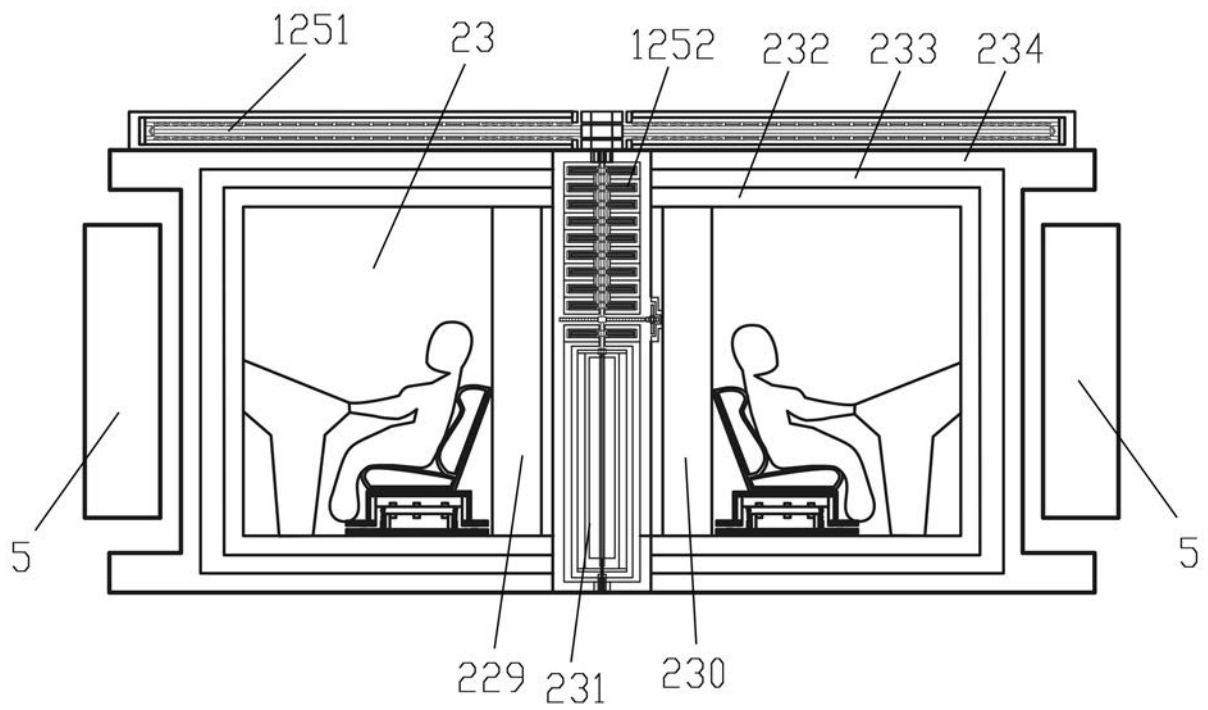


图5

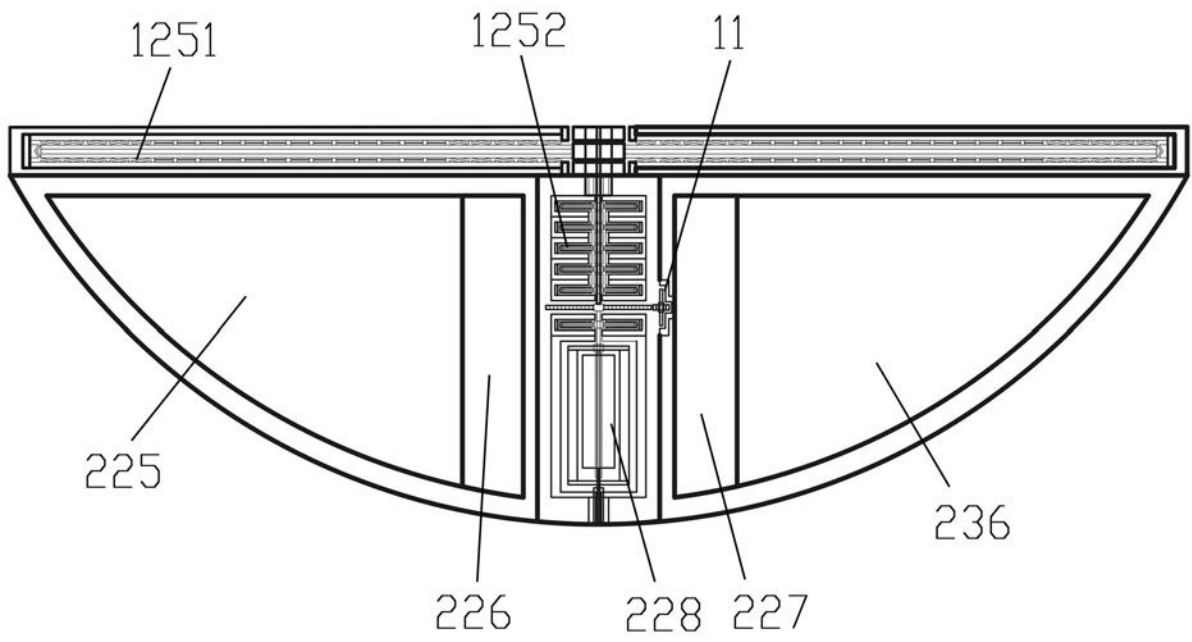


图6

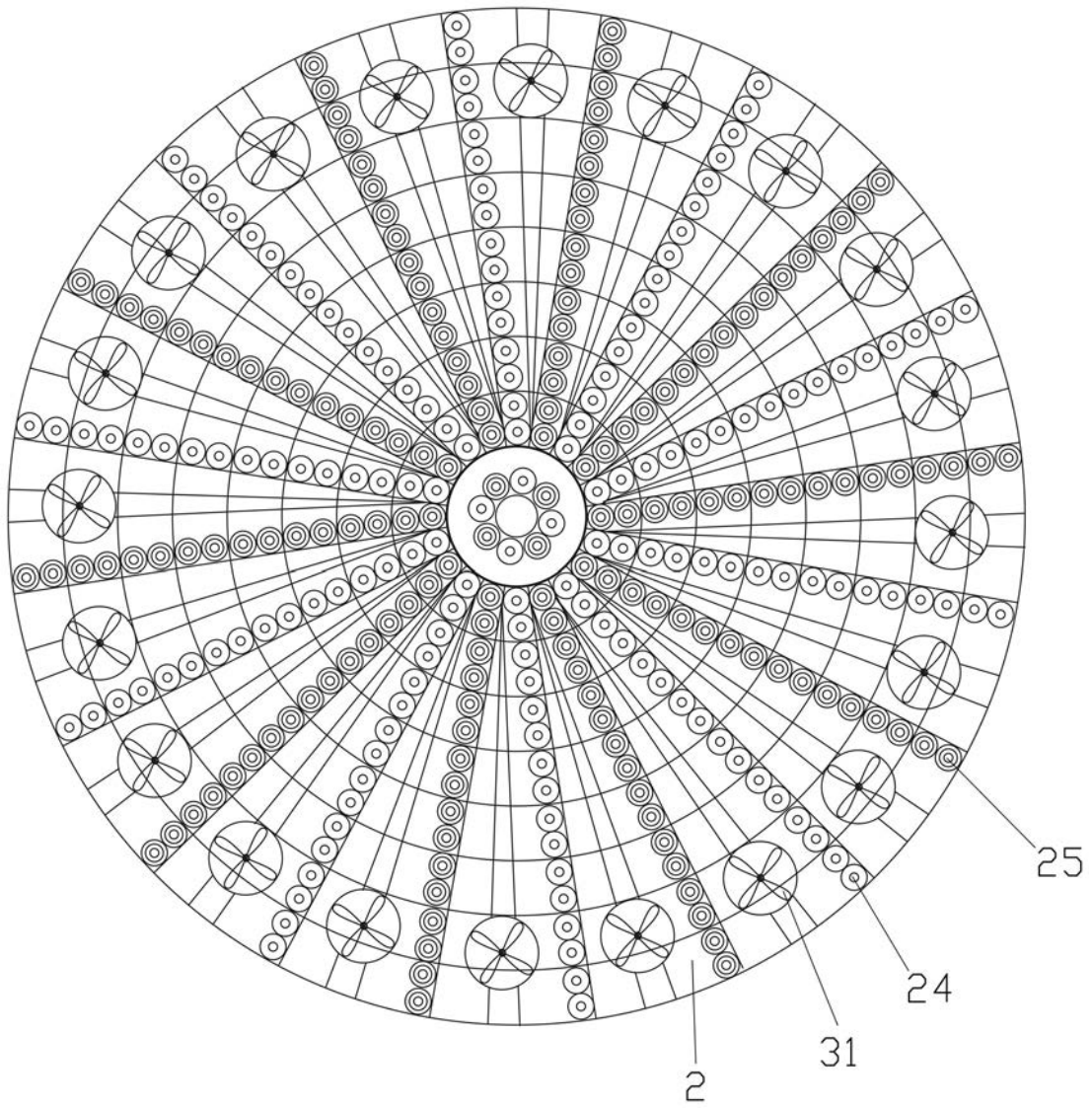


图7

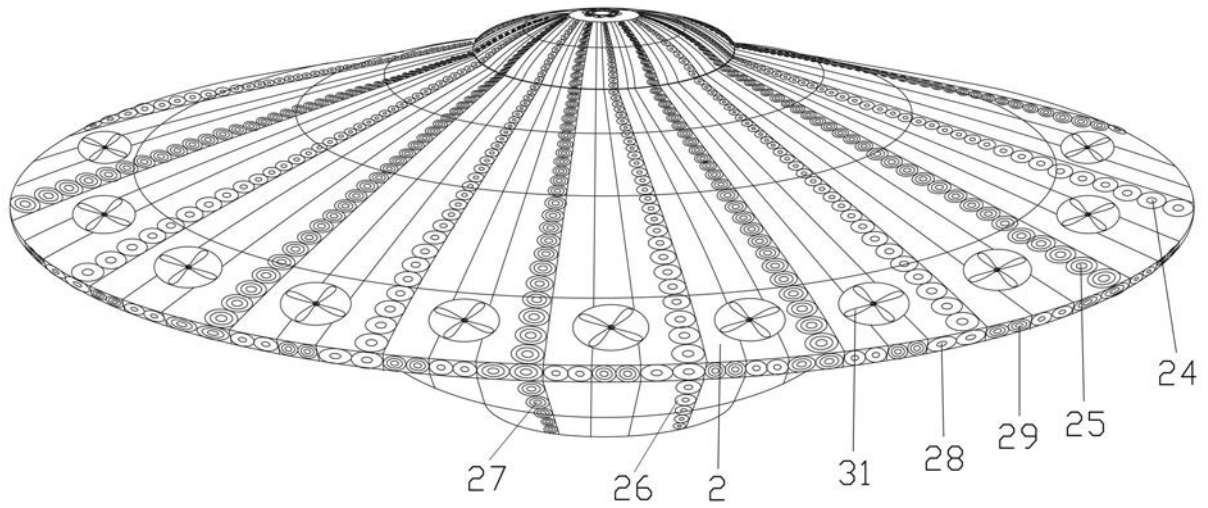


图8

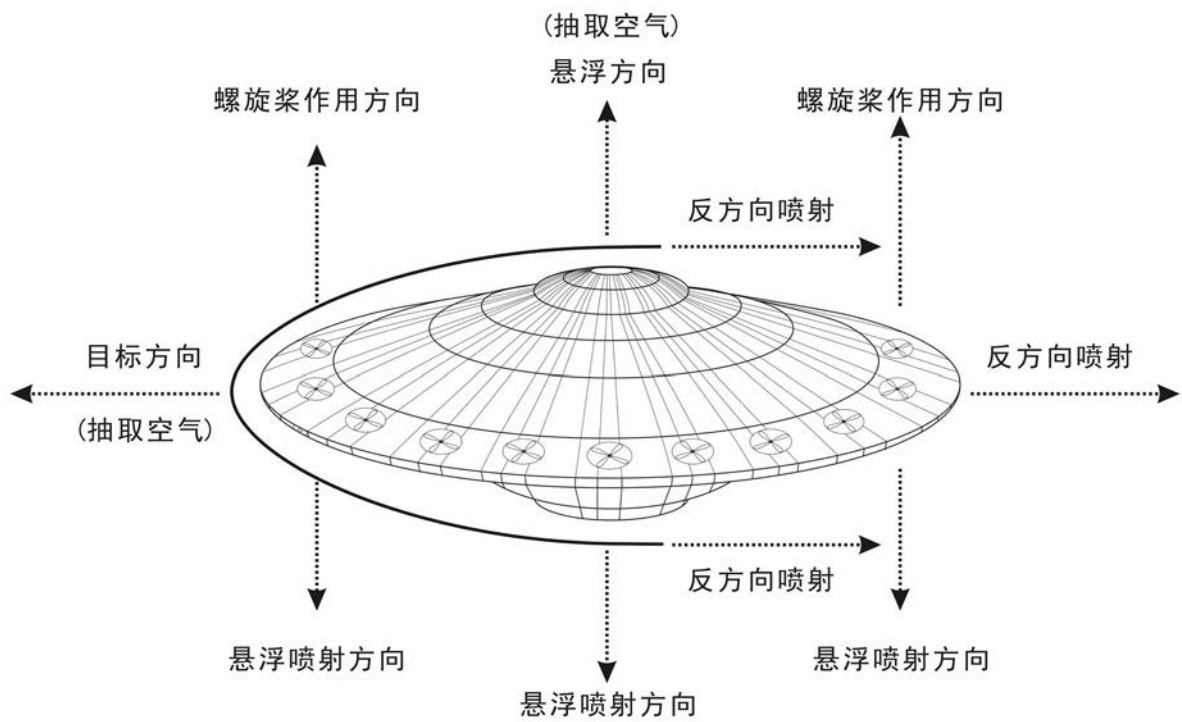


图9

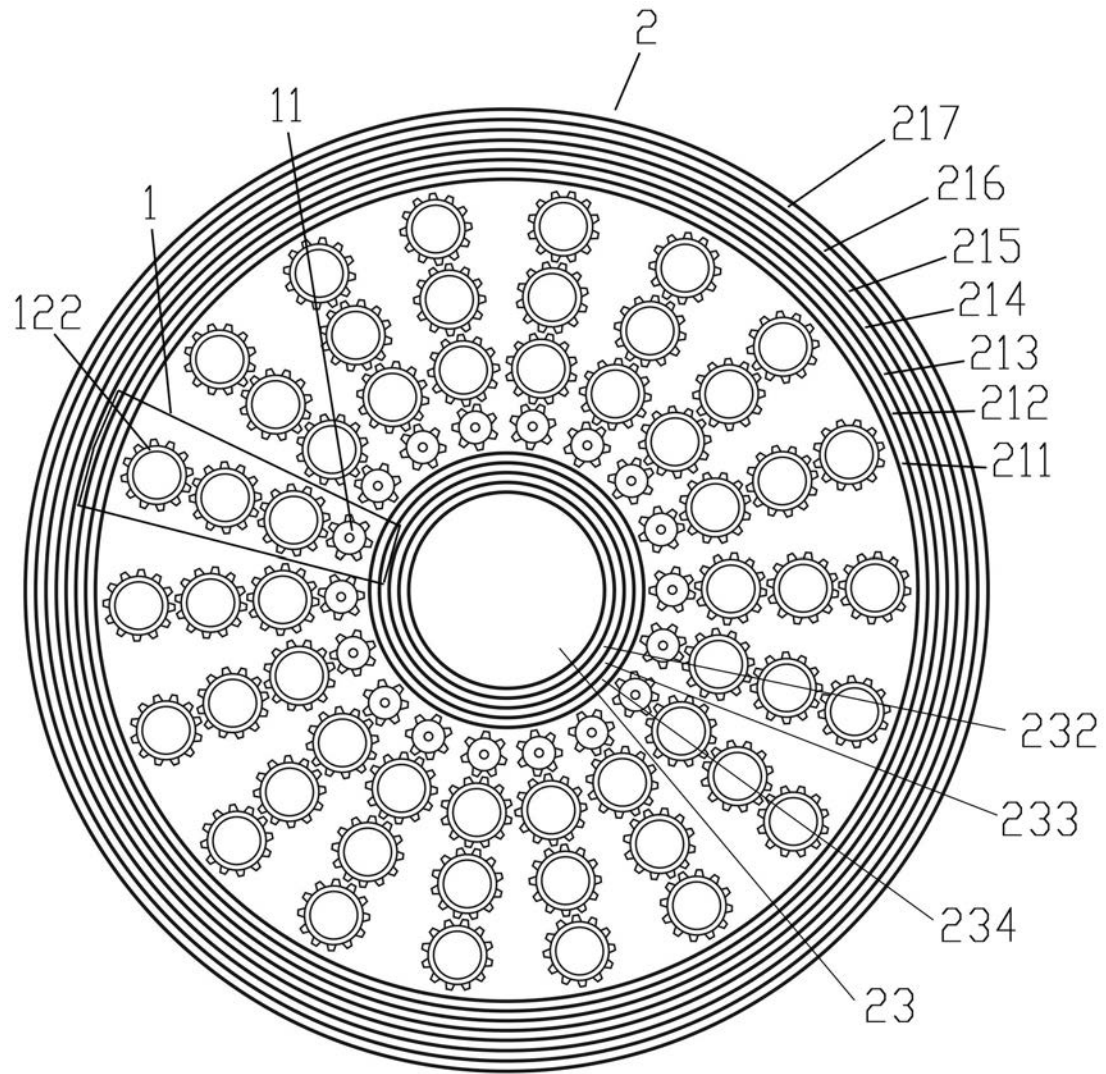


图10

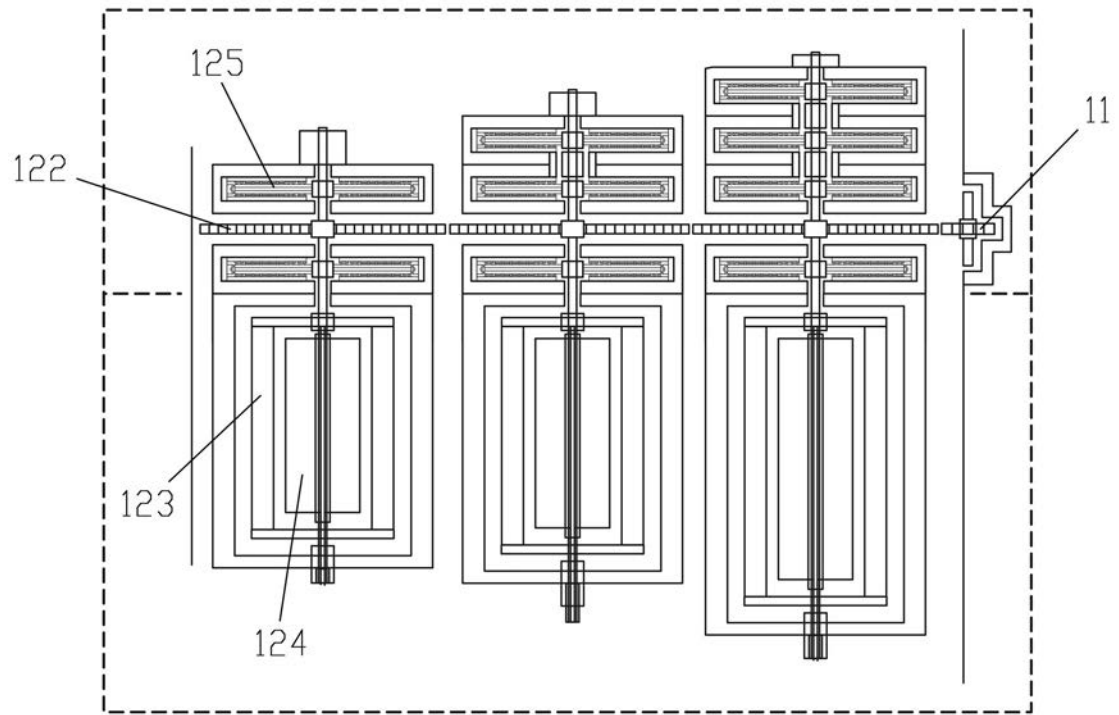


图11

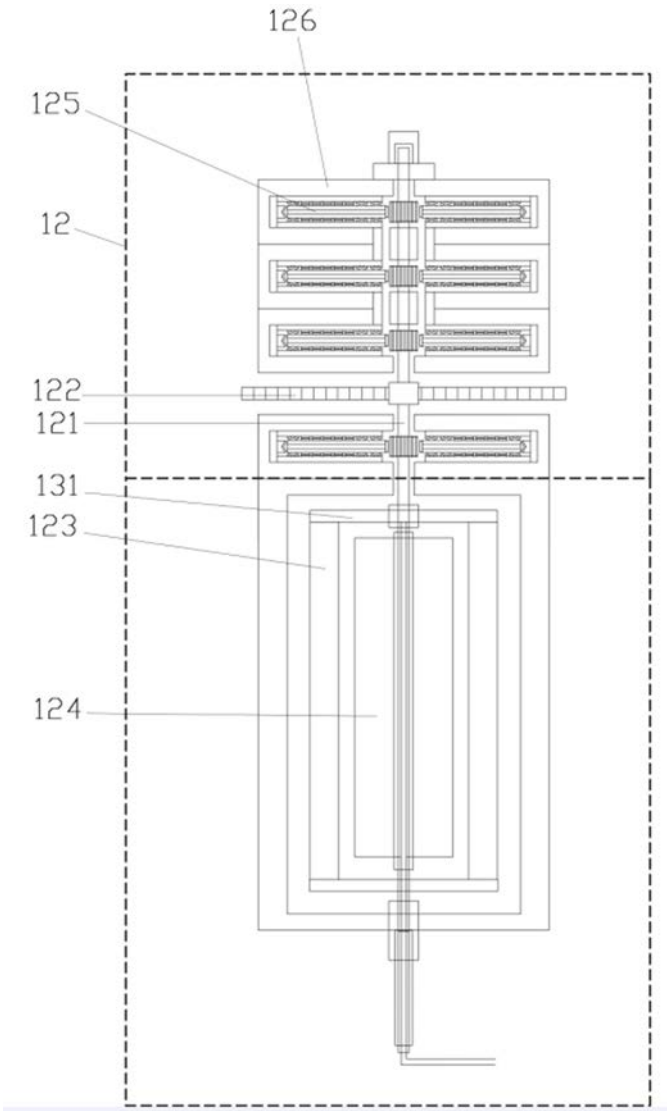


图12

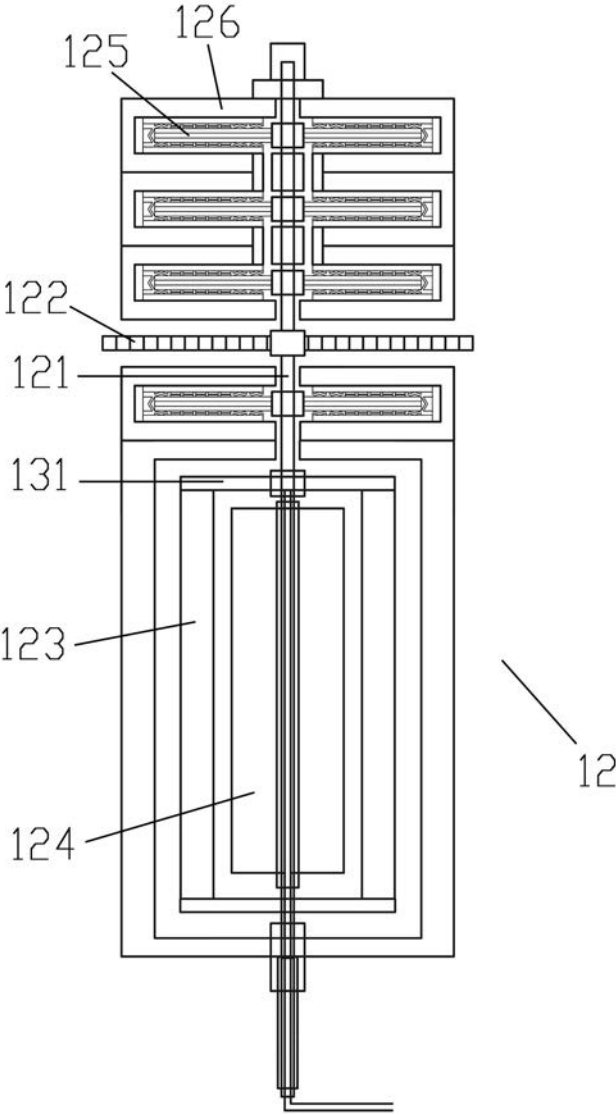


图13

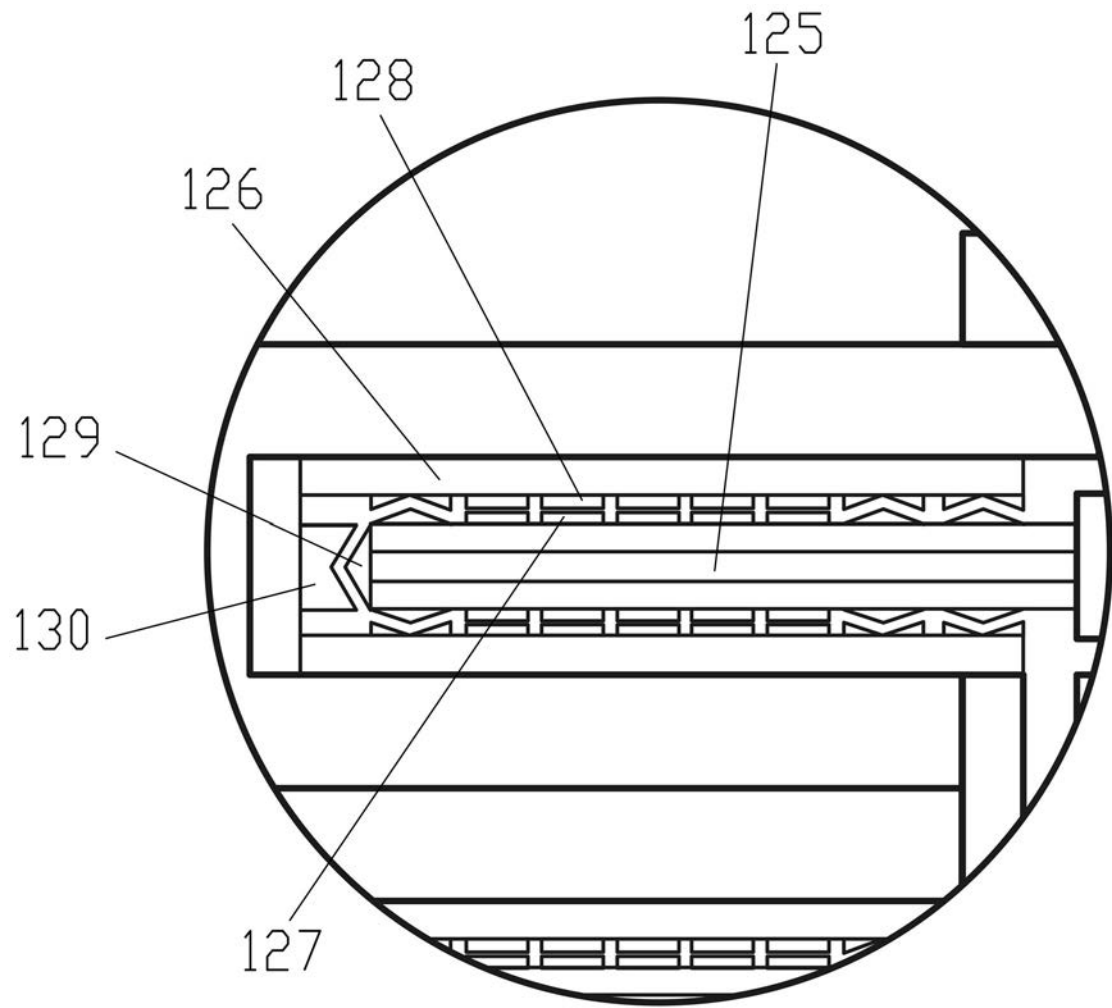


图14

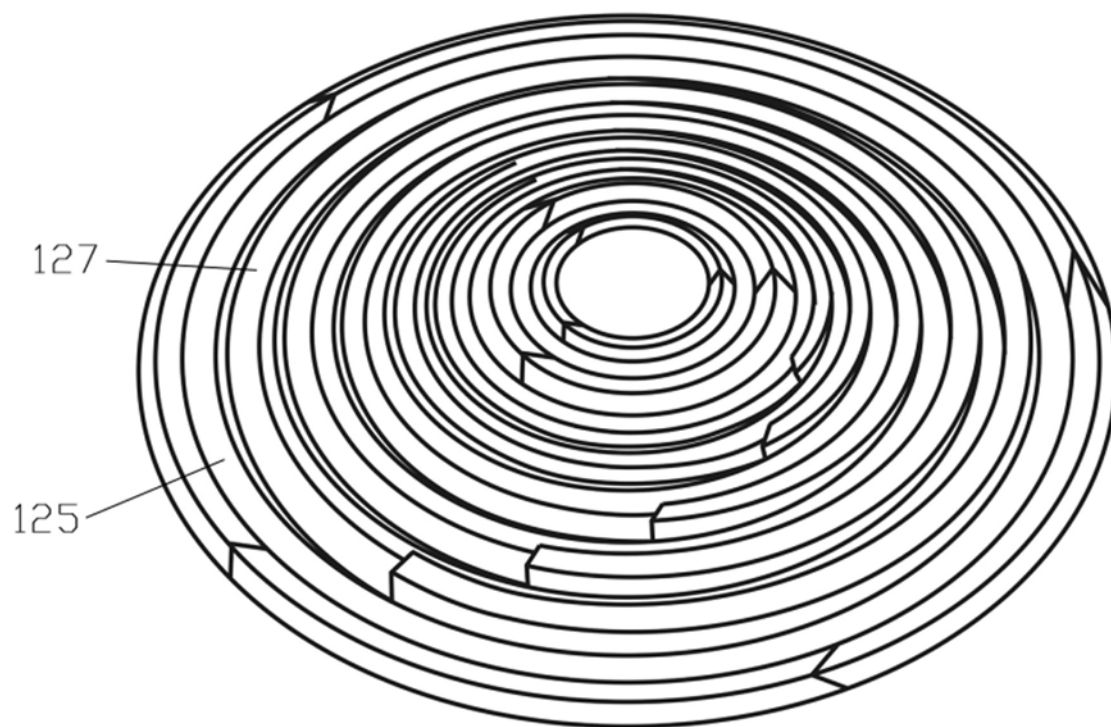


图15

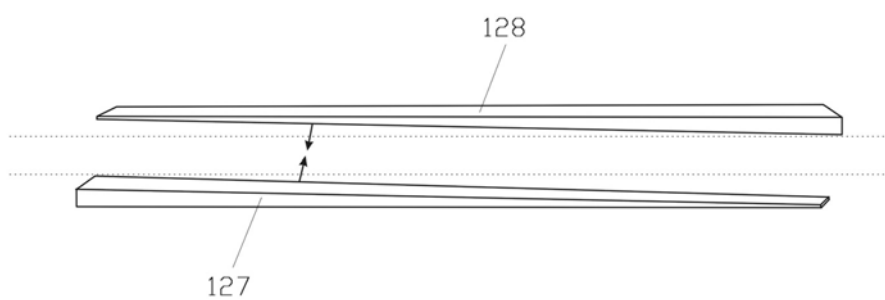


图16

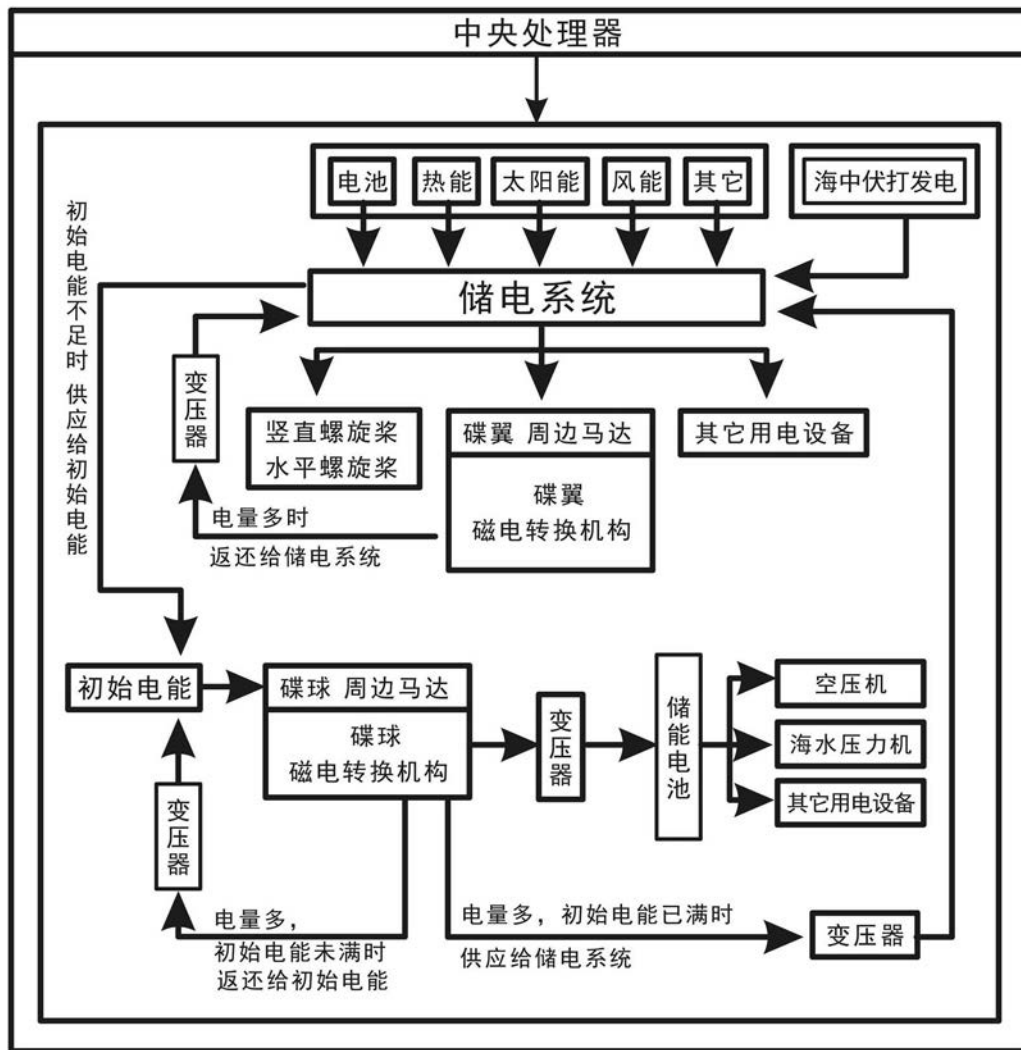


图17

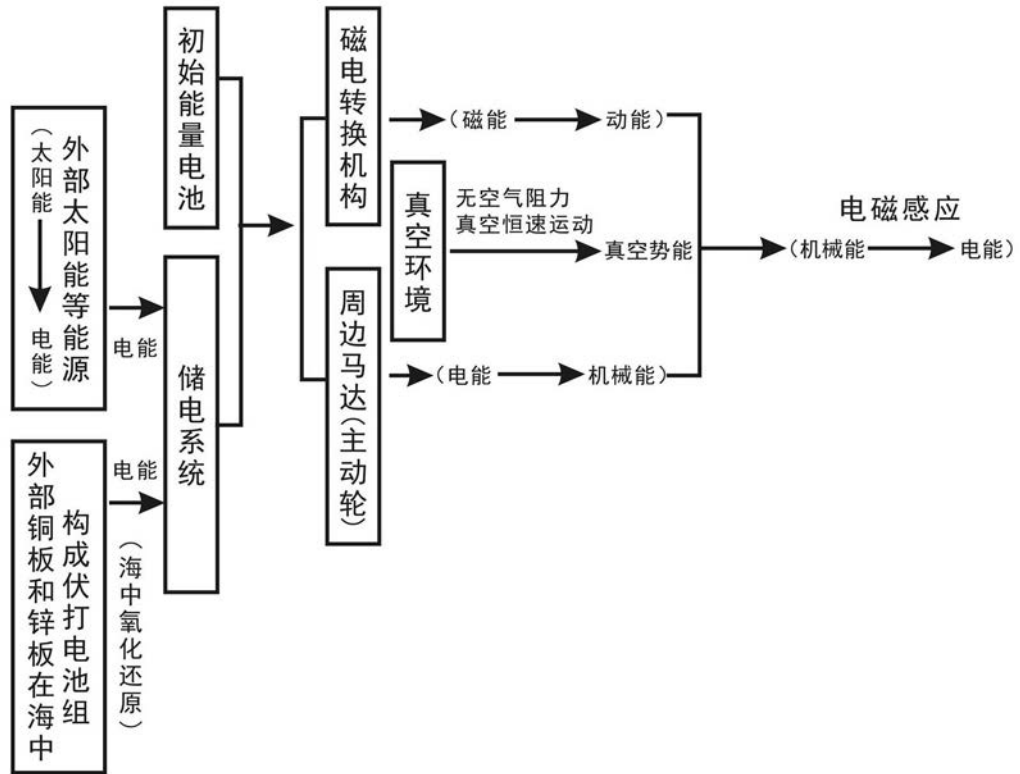


图18

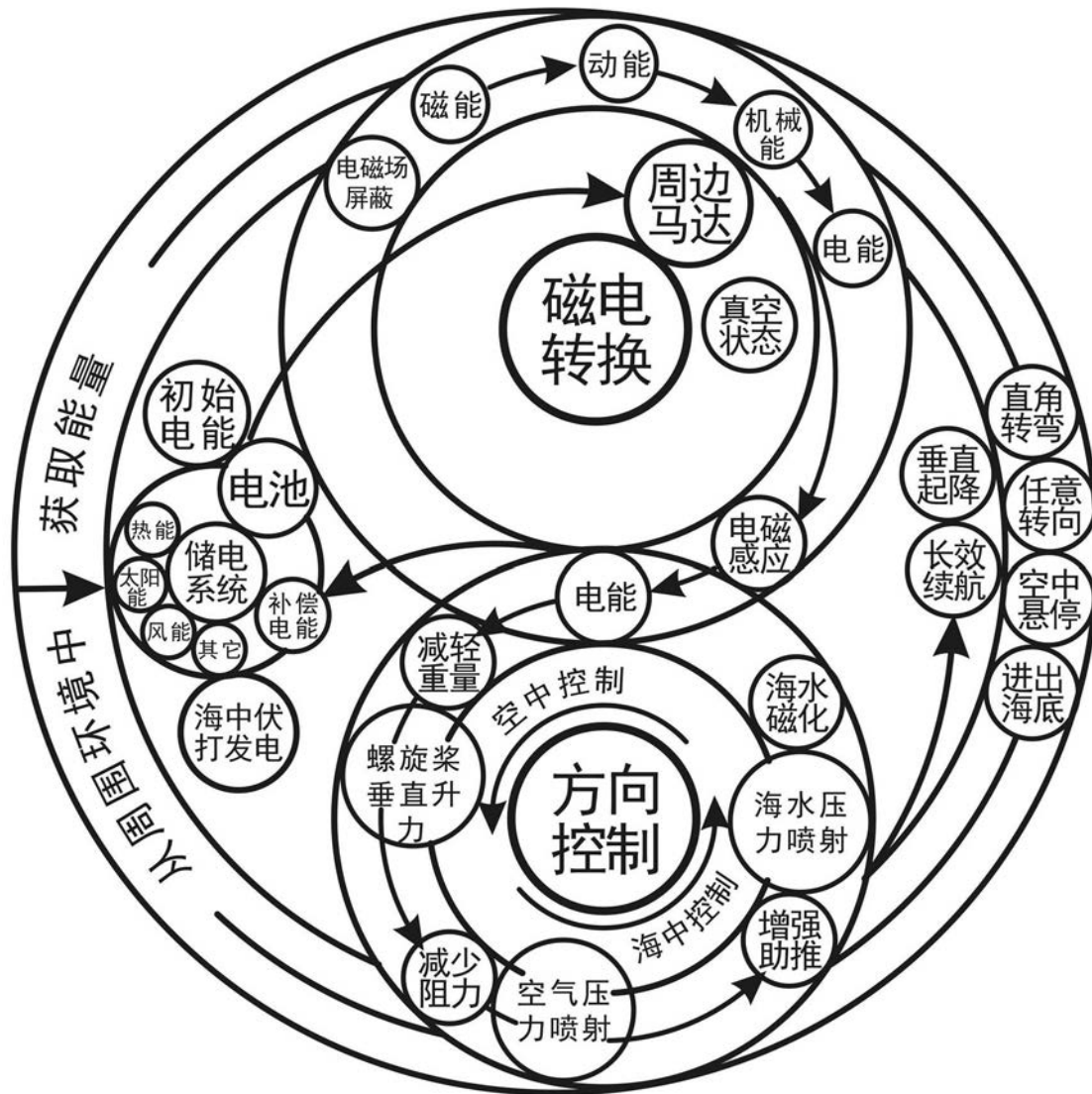


图19

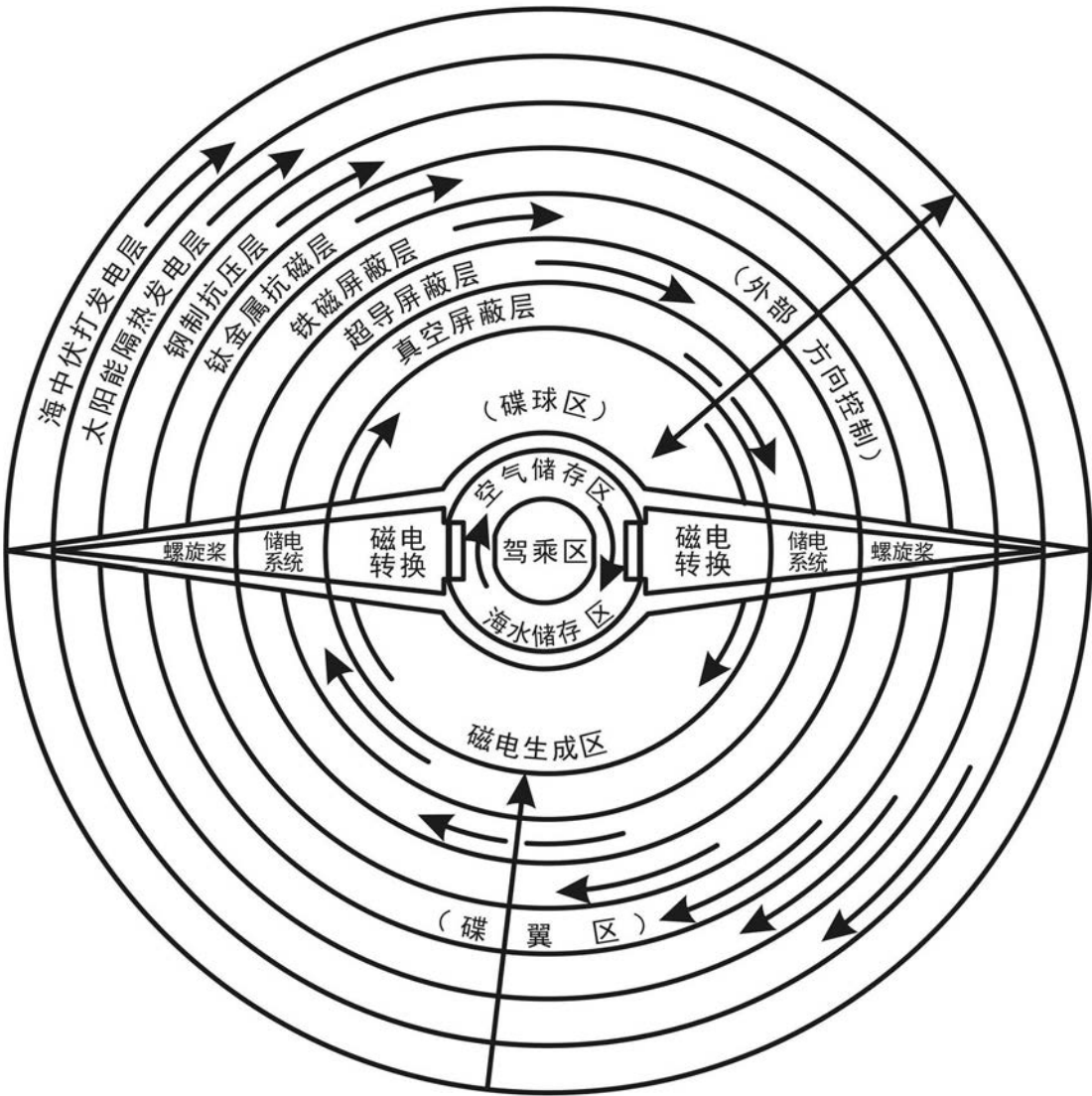


图20



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104608930 A

(43) 申请公布日 2015. 05. 13

(21) 申请号 201410693267. 3

(22) 申请日 2014. 11. 20

(71) 申请人 周江华

地址 066000 河北省秦皇岛市湾海一号国际
公寓 1-1-804 信箱

(72) 发明人 周江华

(51) Int. Cl.

B64C 39/06(2006. 01)

B64D 27/24(2006. 01)

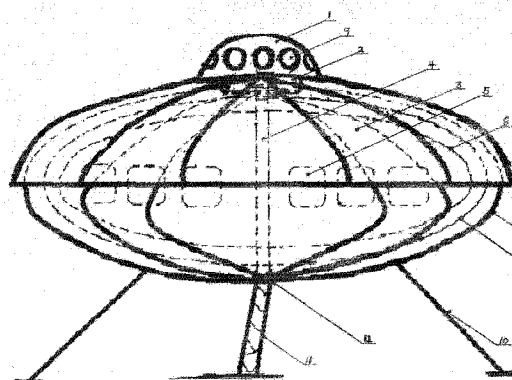
权利要求书1页 说明书9页 附图3页

(54) 发明名称

航空航天飞碟

(57) 摘要

本发明公开了一种航空航天飞碟,包括由飞碟内壳体、外壳体、顶盖(半壳体)三层金属壳体构成,其中每一层壳体由多片金属电极板相互绝缘连接而成。顶盖之上安装驾驶舱,外壳体之下安装绝缘腿,三层金属壳体和驾驶舱通过绝缘中心管通连成一个飞碟整体。外壳体与顶盖之间安装多个高压包发生器,其放电正极、接收负极分别连接在外壳体、顶盖对应电极板上。在内壳体中安装多个电容高压发生器,其放电正极、接收负极分别连接在内壳体、外壳体的对应电极板上。这样三层对应三片电极板构成一个独立发射电磁辐射单元,飞碟通过发射电磁辐射能量得到反向推进动力,当发射电磁辐射单元全部同时开启飞碟产生向上飞升动力,任一方向开启飞碟产生横向飞行动力。



1. 一种航空航天飞碟,其特征是,包括由若干相互绝缘金属电极板 (20) 组成的飞碟顶盖 (3),位于下部由若干相互绝缘金属电极板 (19) 组成的饼形外舱体 (8),及位于饼形外舱体 (8) 内部设置的由若干相互绝缘金属电极板 (18) 组成的异型饼形内舱体 (7),在飞碟顶盖上部安装有驾驶仓 (1),所述的飞碟顶盖 (3)、饼形外舱体 (8) 和异型饼形内舱体 (7) 通过绝缘中心管 (4) 进行支撑连接成一个整体;在所述飞碟顶盖 (3) 下方与饼形外舱体 (8) 上方两体之间的绝缘中心管 (4) 外安装多个“高压包高压发生器” (2),其中由每个“高压包高压发生器”输出的一条负极导线对应连接飞碟顶盖 (3) 上的一个金属电极板 (20),由每个“高压包高压发生器” (2) 输出的一条阳极导线对应连接飞碟饼形外舱体 (8) 上的一个金属电极板 (19),位于异型饼形内舱体 (7) 内的绝缘中心管 (4) 外安装多组“电容高压发生器” (5),“电容高压发生器” (5) 由绝缘壳 (6) 包裹,由每个“电容高压发生器” (5) 通过绝缘壳 (6) 引出的一条阳极导线对应连接异型饼形内舱体 (7) 上的一个金属电极板 (18),由每个“电容高压发生器” (5) 通过绝缘壳 (6) 引出的一条阴极导线对应连接饼形外舱体 (8) 上的一个金属电极板 (19)。

2. 根据权利要求 1 所述的航空航天飞碟,其特征是,所述的飞碟顶盖 (3) 为伞形,由若干相互绝缘的金属电极板 (20) 组成伞形。

3. 根据权利要求 1 所述的航空航天飞碟,其特征是,所述的饼形外舱体 (8) 由若干相互绝缘的金属电极板 (19) 组成饼形金属外壳。

4. 根据权利要求 1 所述的航空航天飞碟,其特征是,所述的异型饼形内舱体 (7) 由若干相互绝缘的金属电极板 (18) 组成带有尖端的异型饼形金属外壳。

5. 根据权利要求 1 所述的航空航天飞碟,其特征是,其中内、外舱体 (7) (8) 由若干相互绝缘的金属电极板 (18) (19) 构成,且内、外舱体 (7) (8) 每一个相互绝缘的金属电极板 (18) (19) 彼此相互对应形成一个对称放电极。

6. 根据权利要求 1 所述的航空航天飞碟,其特征是,所述的伞形飞碟顶盖 (3) 的每一个相互绝缘的金属电极板 (20),与外舱体 (8) 和内舱体 (7) 上的每一个相互绝缘的金属电极板 (18) (19),彼此相互具有对称性安装,形成 (18) (19) (20) 为同一放电单元,与其它放电单元构成分别独立的多个放电单元。

7. 根据权利要求 1 所述的航空航天飞碟,其特征是,所述的“电容高压发生器” (5),包括在电容高压发生器 (5) 内安装有多组电容 (14) 和多组高压包高压发生器 (13),由多组电池能源为多组高压包高压发生器 (13) 分别供电,通过多组高压包高压发生器 (13) 为多组电容 (14) 并联分别充电,当多组并联电容 (14) 分别充足电后,通过在电容高压发生器 (5) 内设置的“电容并串联转换器” (15),将多组并联充足电的电容通过“电容并串联转换器” (15) 转换成串联电路状态,使多组电容 (14) 通过串联形成较强的法拉级高压放电。

8. 根据权利要求 1 所述的航空航天飞碟,其特征是,所述的“电容并串联转换器” (15) 包括在多组并联电容 (14) 的电路开关各个节点上,安装高压继电器转换开关,通过遥控高压继电器开关将并联多组电容 (14) 转换成多组电容 (14) 串联电路,通过多组电容 (14) 串联形成高压放电,通过“电容并串联转换器” (15) 的装置构成用于提高飞碟放电功率的“电容高压放电器” (5)。

航空航天飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及一种航空航天飞碟,具体说是一种依靠发射电磁辐射为动力的飞行器。

背景技术

[0002] 目前航空航天飞行器飞行动力主要是依靠空气推进动力、氢氦气球、火箭喷射动力实现,据调查研究尚未有公开报道依靠发射电磁辐射为动力的飞行器。利用发射电磁辐射为动力的飞碟同样能够适应航空航天的需要。

发明内容

[0003] 鉴于上现状,本发明提供了一种航空航天飞碟,它是以发射电磁辐射为动力的飞行器——飞碟。飞碟的工作原理是通过在空中独立释放电磁辐射的装置,与地球向外空间释放电磁辐射间产生相互排斥作用力,使飞碟脱离地球引力飞向太空的一种飞行器。飞碟在空中通过定向发射电磁辐射得到反向推动力,实现飞碟横向飞行动力以及转向飞行动力。发射电磁辐射为动力的飞行器——飞碟,是利用星球间引斥力原理为动力的飞行器,未来它将成为人类来往于各星球之间的航空航天飞碟。

[0004] 本发明的技术解决方案是,一种航空航天飞碟,包括由若干相互绝缘金属电极板组成的飞碟顶盖,位于下部由若干相互绝缘金属电极板组成的饼形外舱体,及位于饼形外舱体内部设置的由若干相互绝缘金属电极板组成的异型饼形内舱体,在飞碟顶盖上部安装有驾驶仓,所述的飞碟顶盖、饼形外舱体和异型饼形内舱体通过绝缘中心管进行支撑连接成一个整体;在所述飞碟顶盖下方与饼形外舱体上方两体之间的绝缘中心管外安装多个“高压包高压发生器”,其中由每个“高压包高压发生器”输出的一条负极导线对应连接飞碟顶盖上的一个金属电极板,由每个“高压包高压发生器”输出的一条阳极导线对应连接飞碟饼形外舱体上的一个金属电极板,位于异型饼形内舱体内的绝缘中心管外安装多组“电容高压发生器”,“电容高压发生器”由绝缘壳包裹,由每个“电容高压发生器”通过绝缘壳引出的一条阳极导线对应连接异型饼形内舱体上的一个金属电极板,由每个“电容高压发生器”通过绝缘壳引出的一条阴极导线对应连接饼形外舱体上的一个金属电极板。

[0005] 本发明中,所涉及的飞碟顶盖为伞形,由若干相互绝缘的金属电极板组成伞形(以下简称为顶盖)。

[0006] 本发明中,所涉及的饼形外舱体由若干相互绝缘的金属电极板组成饼形金属外壳(以下简称为外舱体)。

[0007] 本发明中,所涉及的异型饼形内舱体由若干相互绝缘的金属电极板组成带有尖端的异型饼形金属外壳(以下简称为内舱体)。

[0008] 本发明中,所涉及的内、外舱体由若干相互绝缘的金属电极板构成,且内、外舱体每一个相互绝缘的金属电极板彼此相互对应形成一个对称放电极。

[0009] 本发明中,所涉及的伞形飞碟顶盖的每一个相互绝缘的金属电极板,与外舱体和

内舱体上的每一个相互绝缘的金属电极板,彼此相互具有对称性安装,形成分别独立的多个放电单元。飞碟设有分别独立的多个放电单元的目的是:当多个放电单元同时开启放电时飞碟可得到向上飞行动力,完成飞碟向上飞行动作;当开启一向放电单元放电工作时飞碟可得到横向飞行动力,完成飞碟横向飞行动作,飞碟设有分别独立的多个放电单元的目的,就是通过飞碟驾驶员在驾驶舱对分别独立的放电单元控放电的操控,实现飞碟向上飞行和横向飞行驾驶飞碟目的。飞碟向下飞行可依靠停放电时的飞碟重力实现。

[0010] 本发明中,所涉及的“电容高压发生器”的组成和工作原理是:在电容高压发生器内安装有多组电容和多组高压包,用多组电池能源为多组高压包分别供电,通过多组高压包为多组电容并联分别充电,当多组并联电容分别充足电后,通过在电容高压发生器内设置的“电容并串联转换器”,将多组并联充足电的电容通过“电容并串联转换器”转换成串联电路状态,使多组电容通过串联形成较强的高压放电,以达到实现法拉级的放电效果。

[0011] 本发明中,所涉及的“电容并串联转换器”的组成和工作原理是:通过在多组并联电容的电路开关各个节点上(见图3)通过安装高压继电器转换开关,通过遥控高压继电器开关将并联多组电容转换成多组电容串联电路,从而通过多组电容串联形成高压放电,这种通过“电容并串联转换器”的装置,在实现“电容高压放电器”提高飞碟放电功率的应用上,目的是实现飞碟释放法拉级大电量效果,这种能够释放法拉级电磁辐射能量的“电容高压发生器”与单纯“高压包高压发生器”放电能量相比较,前者可实现法拉级别的电磁辐射发射功率而后者只能实现微安级的电磁辐射发射功率(指:在我的实验中普通高压包的放电能量),因此使用“电容高压发生器”作为飞碟的核心发射电磁辐射动力能源与之比较能够有效提高飞碟百万倍(1法拉=1000000微法)的电磁辐射发射功率,有利于提高飞碟的飞行速度。自然界的生物电鳗早就在应用着并联为发电细胞电容充电,通过神经控制形成串联高压放电提高放电功率的这种功能。

[0012] 本发明的积极效果是,由设在飞碟内舱体中的“电容高压发生器”输出的阳极导线连接到飞碟内舱体上,其输出的阴极导线连接到飞碟外舱体上,这样在飞碟内、外舱体之间就形成了一个高压电晕放电电路;再通过飞碟顶盖下与外舱体之间加装的“高压包高压发生器”其输出的阳极导线连接到外舱体上,其输出的阴极导线连接到飞碟顶盖上,这样在飞碟顶盖与外舱体之间就又形成了一个高压电晕放电电路。这样在这两组高压电晕放电电路中,就使得飞碟外舱体形成了存有高压状态的一个特殊放电极,即飞碟外舱体对于飞碟顶盖来说是放电阳极,对于内舱体来说就是接收阴极。当飞碟由核心的“电容高压发生器”输出的阳极在飞碟内舱体金属壳上产生法拉级强大电晕放电时,通过飞碟外舱体的接收向飞碟顶盖电晕放电的同时在飞碟外舱体的下圆,由于没有飞碟顶盖的负极接收,就在飞碟外舱体的下圆产生极强的漏电现象,这种在飞碟外舱体的下圆产生极强的漏电现象,就种漏电现象就能够向空间发射强烈的电磁辐射,这种漏电放电同x光产生原理一样漏电放电导致的发射电磁辐射现象。这样由飞碟内舱体阳极发射的强大放电,通过飞碟外舱体的下圆向飞碟下方空间释放出强大的电磁辐射,与地球向上方空间释放的电磁辐射之间产生斥力作用力,从而飞碟就向上产生了飞升动力。而当飞碟内舱体某单元定向向外舱体对应单元一个方向放电时,就在飞碟饼形外舱体的饼沿尖端上就形成定向集中向空间喷射电磁辐射的功能,这种由飞碟外舱饼沿尖端定向向空间喷射电磁辐射的功能与地球空间存在的电磁辐射发射场之间产生斥力,就使飞碟得到反向横向反推进作用力,实现飞碟的横向飞行动

力以及转向的飞行动力。

附图说明

- [0013] 图 1 是本发明的飞碟示意图；
[0014] 图 2 是图 1 中的“电容高压发生器”的示意图；
[0015] 图 3 是图 2 “电容高压发生器”中的“电容并串联转换器”电路原理图；
[0016] 图 4 是飞碟整体放电和释放电磁辐射原理示意图；
[0017] 图 5 是图 1 中独立单元放电和释放电磁辐射对应电极板示意图；
[0018] 图 6 是图 1 中飞碟异型内舱体三个方向尖端高压放电极示意图；
[0019] 图 7、图 8 是飞碟异型内舱体多个方向尖端高压放电极结构不同实施例。

具体实施例

[0020] 下面将结合附图实施例，对本发明作进一步说明。

[0021] 参见图 1 至图 6 所述的航空航天飞碟，所述的飞碟由八大部件构成：第一大部件为驾驶舱 1；第二大部件为飞碟顶盖 3；第三大部件为多个“高压包高压发生器”2；第四大部件为外舱体 8；第五大部件为内舱体 7；第六大部件为多个“电容高压发生器”5；第七大部件为绝缘中心管 4，通过绝缘中心管 4 对上述六大部件串连连接形成飞碟的飞行工作体；第八大部件为在饼形外舱体 8 下方安装的飞碟与大地分离的绝缘退 10。

[0022] 飞碟主要由上述八大部件构成并连接成一个飞碟整体。飞碟上使用的所有导线全部采用高压屏蔽电线以防短路的发生。飞碟内供给高压包工作的所有电池均为高能电池（它包括普通高能电池、太阳能充电电池、氢氧燃料电池、核燃料电池等）。

[0023] 下面将对飞碟八大部件进行分别说明：

[0024] 一、本发明所涉及的驾驶舱 1 安装在飞碟顶盖 3 上部（见图 1），驾驶舱 1 分布有窗口 9，所述驾驶舱 1 为金属壳体，由于静电屏蔽作用导体的外壳对它的内部起到“保护”作用，使飞碟驾驶舱 1 内部的驾驶人员不受外部电场的影响得到保护。飞碟驾驶员在驾驶舱操控飞碟控放电路驾驶飞碟。

[0025] 二、本发明中，所涉及的飞碟顶盖为伞形 3，由若干相互绝缘的金属电极板 20 组成伞形（见图 1、5），且与飞碟金属壳体驾驶舱 1 之间绝缘分离，飞碟顶盖 3 多个相互绝缘的金属电极板 20 与来自驾驶舱 1 下方安装的“高压包高压发生器”2 的多条阴极输出导线分别连接。

[0026] 三、本发明所涉及的多个“高压包高压发生器”2 布置安装在飞碟顶盖 3 下和外舱体 8 上之间的绝缘中心管 4 的管壁外围（见图 1、图 4），且固定在绝缘中心管 4 的管外壁上。

[0027] 四、本发明所涉及的飞碟外舱体 8 由若干相互绝缘的金属电极板 19 连接组成饼形金属外壳（简称：外舱体）。安装在“高压包高压发生器”2 的下方（见图 1、图 4、图 5），固定在中心穿过的绝缘中心管 4 的管外壁上。饼形外舱体 8 的电路连线是：其上方“高压包高压发生器”2 输出的多条阳极导线和位于飞碟核心的“电容高压发生器”5 输出的多条阴极导线分别都对称连接在外舱体 19 若干相互绝缘的金属电极板上。

[0028] 五、本发明中，所涉及的异型饼形内舱体 7 由若干相互绝缘的金属电极板 18 连接组成带有尖端的异型饼形金属外壳（简称：内舱体）见图 6、图 7、图 8，安装在外舱体 8 壳

内的核心部位（见图 1、见图 4、见图 5），固定在中心穿过的绝缘中心管 4 的管外壁上。内舱体 7 的每个金属电极板 18 电路连线是：其内飞碟核心处安装的多个“电容高压发生器”5 输出的多条阳极导线分别对称连接在内舱体若干相互绝缘的金属电极板 18 上。

[0029] 六、本发明所涉及的多个“电容高压发生器”5（见图 1、图 2），它是飞碟的心脏是飞碟动力能源的心脏！它由电池、高压包 13、电容 14、“电容并串联转换器”15（见图 2）及其线路组成。电容并串联转换的实现方法见电路图（见图 3），“电容高压发生器”5 由绝缘壳 6 包裹，安装在飞碟的最核心部位，安装在内舱体 7 内的核心部位并固定在中心穿过的绝缘中心管 4 的管外壁上。由“电容高压发生器”5 通过绝缘壳 6 输出的多条阳极导线分别对称连接在内舱体 7 的若干相互绝缘的金属电极板 18 上。其通过绝缘壳 6 输出的多条阴极导线分别对称连接在外舱体 8 若干相互绝缘的金属电极板 19 上。

[0030] 七、本发明所涉及的通过绝缘中心管 4（见图 1）进行串连连接上述的七大部件，使飞碟主要七大部件连接成一个飞碟工作部整体。飞碟绝缘中心管 4 的顶端与驾驶仓 1 相通并设有飞碟驾驶员进出驾驶舱盖，在绝缘中心管 4 的底端设飞碟驾驶员进出飞碟的舱底门 12，在绝缘中心管 4 内设置升降电梯便于飞碟驾驶员进出飞碟。在绝缘中心管 4 内设置进入飞碟舱体内部的维修工作舱门。

[0031] 八、本发明所涉及的在饼形外舱体 8 下方安装飞碟与大地分离的绝缘退 10（见图 1）。

[0032] 下面将结合附图实施例，对本发明八大部件构成的飞碟工作原理作进一步的说明：

[0033] 本发明中，所涉及的飞碟顶盖 3 为伞形，由若干相互绝缘的金属电极板 20 组成伞形（见图 1、4、5）。

[0034] 本发明中，所涉及的饼形外舱体 8 由若干相互绝缘的金属电极板 19 组成饼形金属外壳（见图 1、2、4、5）。

[0035] 本发明中，所涉及的异型饼形内舱体 7 由若干相互绝缘的金属电极板 18 组成带有尖端的异型饼形金属壳体（见图 6）。

[0036] 本发明中，所涉及的内舱体 7 和外舱体 8 由若干相互绝缘的金属电极板 18、19 构成，且内、外舱体每一个相互绝缘的金属电极板彼此相互对应形成一个对称放电极（见图 5）。

[0037] 本发明中，所涉及的伞形飞碟顶盖 3 的每一个相互绝缘的金属电极板 20 与每一个相互绝缘的内舱金属电极板 18 和外舱金属电极板 19 彼此相互具有对称性（见图 5）18、19、20 的方式安装，形成一个由 18、19、20 电极板构成的飞碟独立的放电和向飞碟外空间喷射电磁辐射的一个单元（见图 5）。

[0038] 本发明中，所涉及的“电容高压发生器”5，是采用多个“电容高压发生器 5”安装在绝缘壳 6 内，每一个“电容高压发生器”5 对应每一个“高压包高压发生器”2 同时对应每一个独立的单元电极放电板 18、19、20 相连接。

[0039] 本发明中，所涉及的能够释放强大电力能源的“电容高压发生器”5 装置是处于飞碟内舱体之中的核心部位，固定在中心穿过的绝缘中心管 4 的管外壁上。“电容高压发生器”5 的电路组成是：在“电容高压发生器”5 内安装有多组电容 14 和多组高压包 13，通过电池能源为多组高压包 13 分别供电，通过多组高压包 13 为多组电容 14 并联分别充电（见

图 2), 当多组并联电容 14 分别充足电后, 通过在“电容高压发生器”5 内设置的“电容并串联转换器”15 (见图 2), 将多组并联充足电的电容 14 通过“电容并串联转换器”15 转换成串联电路状态, 使多组电容通过串联形成较强的高压电在正、负电极板之间电晕放电, 这种“电容高压发生器”通过并联为电容充电串联放电的“电容高压发生器”装置能够实现强大法拉级的电晕放电功率。研制能够释放强大法拉级电晕放电功率“电容高压发生器”装置的关键技术在于, 安装在“电容并串联转换器”15 中的高压继电器开关电压的承载能力, 即承受多高电压的高压继电器的研发。试想如果能够研制出承受 1000 万伏高电压的高压继电器, 实现电容并串联转换释放的法拉级电量将是惊人的巨大电磁辐射能量的释放, 那时人类飞碟飞天之梦将指日可待! 目前由于人类没有对超高压继电器的理性需求, 高压继电器还仅处于仅能承载几万伏高压电的现状。

[0040] 本发明中, 所涉及的“电容并串联转换器”15 工作原理是通过与多组并联的电容连接, 且多组并联的电容两端转换节点上分别连接高压继电器和高压继电器控制的双联触点与线路连接, 通过遥控高压继电器将并联多组电容转换成多组串联形成的高压放电 (见图 3)。当多组电容充电过程时, 各电容之间为并联; 当多组电容充电完成后, 通过遥控控制高压继电器工作, 使多组并联电容电路转换为串联高压放电电路 (如图 3 所示)。从而通过多组电容串联形成高压放电, 这种通过“电容并串联转换器”15 的装置, 在实现“电容高压放电器”提高飞碟放电功率的应用上, 目的是实现飞碟释放法拉级大电量放电效果, 这种能够释放法拉级电磁辐射能量的“电容高压发生器”与单纯“高压包高压发生器”放电能量相比较, 前者可实现法拉级别的电磁辐射发射功率而后者只能实现微安级的电磁辐射发射功率 (指我的实验中普通高压包的放电能量), 因此使用“电容高压发生器”作为飞碟的核心发射电磁辐射动力能源与之比较能够有效提高飞碟百万倍 (1 法拉 = 1000000 微法) 的电磁辐射发射功率 (与我试验的放电量比较), 有利于提高飞碟的飞行速度。自然界的生物电鳗早就在应用着并联为发电细胞电容充电, 通过神经控制形成串联高压放电提高放电功率的这种功能。

[0041] 本发明中, 所涉及的飞碟喷射强大电磁辐射能量功能的实现原理是: 由设在飞碟内舱体中的“电容高压发生器”2 输出的阳极导线连接到飞碟内舱体 7 上, 其输出的阴极导线连接到飞碟外舱体 8 上, 这样在飞碟内舱体 7 和外舱体 8 之间就形成了一个高压电晕放电电路; 再通过飞碟顶盖 3 下与外舱体 8 之间加装的“高压包高压发生器”2 其输出的阳极导线连接到外舱体 8 上, 其输出的阴极导线连接到飞碟顶盖 3 上, 这样在飞碟顶盖 3 与外舱体 8 之间就又形成了一个高压电晕放电电路。这样在这两组高压电晕放电电路中, 就使得飞碟外舱体 8 形成了存有高压电状态的一个特殊放电极。本发明的飞碟由顶盖 3、内舱体 7 和外舱体 8 形成三层放电电路的两极板之间都保持电晕放电的间距 (不能击穿放电), 核心的内舱体 7 高压阳极电晕放电, 通过外舱体 8 接收极阴极的引导, 使核心的内舱体 7 高压阳极放电能量施加在外舱体 8 上, 由于外舱体 8 已经通过与飞碟顶盖 3 之间再增设的一个大于地表截止电压的高压状态, 因此由核心内舱体 7 阳极放出的高压电能当施加在外舱体 8 上时, 由于壳体 8 上已经存在着一个大于地表空间截止电压的高压电, 所以核心的内舱体 7 阳极放出的高压电能量就能够通过外舱体 8 的下半圆向地面空间释放高压电能, 也可称为漏电放电, 这是一种如同 x 光一样漏电放电发射电磁辐射的现象。即飞碟外舱体 8 对于飞碟顶盖 3 来说是放电极, 对于内舱体 7 来说就是接收阴极。当飞碟由核心的“电容高压发

生器”5 输出的阳极在飞碟内舱体 7 金属壳上产生法拉级强大电晕放电对,通过飞碟外舱体 8 的接收向飞碟顶盖 3 电晕放电的同时在飞碟外舱体 8 的下圆,由于没有飞碟顶盖 3 的负极接收,就在飞碟外舱体 8 的下圆产生极强的漏电现象,这种在飞碟外舱体 8 的下圆产生极强的漏电现象,就种漏电现象就能够向空间发射强烈的电磁辐射,这种漏电放电同 x 光产生原理一样漏电放电导致的发射电磁辐射现象。外舱体 8 的上半圆为与飞碟顶盖 3(半壳体)正常高压电晕放电阴极接收回路,这个回路是保持”高压包高压发生器”2 能够正常工作的电路,这种通过饼形外舱体 8 的下半圆向地面空间释放高压电能就形成了飞碟向地面空间发射电磁辐射的功能,这样由飞碟内舱体 7 阳极发射的强大放电,通过飞碟外舱体 8 的下圆向飞碟下方空间释放出强大的电磁辐射 16,与地球向上方空间释放的电磁辐射 17 之间产生相斥作用力,从而飞碟就向上产生了飞升动力。即:当同时开启所有放电单元时,由飞碟内舱体阳极发射的强大放电,通过飞碟外舱体 8 的下圆向飞碟下方空间释放出强大的电磁辐射,与地球向上方空间释放的电磁辐射之间产生相斥作用力,从而飞碟就向上产生了飞升动力。

[0042] 本发明中,所述航空航天飞碟的横向飞行功能和转向飞行功能的实现方式是:异型饼形内舱体 7 设计为尖端状高压放电的阳极,为了实现飞碟的转向和横向飞行多个方向的功能,将飞碟核心的异型饼形内舱体 7 高压放电阳极设计为尖端状,本实施例具有三个方向相互彼此绝缘的尖端状放电阳极(见图 6)。飞碟实现横向飞行以及转向功能的原理是,当核心异型饼形内舱体 7 高压放电阳极尖端定向向飞碟金属外壳 8 饼形阴极电晕放电时,在飞碟金属外壳 8 饼形的饼沿尖端上也将产生定向集中尖端释放电磁辐射的功能,这个通过内舱体 7 的尖端放电透过飞碟饼形体金属外壳 8 的饼沿阴极尖端形成的定向集中向外空间漏放电释放电磁辐射的功能,就实现了飞碟定向向飞碟外空间喷射电磁辐射的功能,这种飞碟定向向空间喷射电磁辐射的功能与地球空间存在的电磁辐射发射场之间产生斥力,就能够使飞碟得到反向横向反推进作用力,相当于火箭喷射得到反推进作用力,只区别于飞碟是通过喷射电磁辐射得到的反推进作用力。本实施例得到三个方向喷射电磁辐射反方向的推进作用力。实现飞碟的横向飞行动力以及转向的飞行动力。飞碟设有分别独立的多个放电单元的目的,就是通过飞碟驾驶员在驾驶舱对分别独立的放电单元控放电的操控,实现飞碟向上飞行和向横向各个方向驾驶飞碟飞行目的。飞碟向下飞行可依靠停放电时的飞碟重力实现。

[0043] 本发明的每一个“电容高压发生器”5 和每一个“高压包高压发生器”2 与飞碟金属电极板 18、19、20 构成一个放电单元,利用每个放电单元控放电工作状态通过飞碟驾驶员在驾驶室统一协调操控飞碟的飞行姿态。飞碟设有分别独立的多个放电单元的目的就是:当飞碟所有放电单元同时开启放电时飞碟可得到向上飞行动力,完成飞碟向上飞行动作。当开启其中任一方向单元放电释放电磁辐射工作时,飞碟将得到定向反向推进动力,实现飞碟横向飞行动作以及转向的飞行动作。

[0044] 本发明中,所涉及供给“高压包高压发生器”2 和“电容高压发生器”5 中高压包工作的所有电池均为高能电池(它包括普通高能电池、太阳能充电电池、氢氧燃料电池、核燃料电池等)。

[0045] 本发明所涉及的在饼形外舱体 8 下方安装飞碟与大地分离的绝缘退 10(见图 1),目的是当飞碟放电工作时,能够使飞碟成为空中独立的放电体。

[0046] 见图 7 给出了与图 6 不同的实施例,它是在核心的异型饼形内舱体 7 高压放电阳极的四个方向设置相互彼此绝缘的尖端放电极。通过尖端放电极向四个方向喷射电磁辐射,可得到飞碟四个反方向的推进作用力。

[0047] 见图 8 给出与图 7 不同的实施例。它是在核心的异型饼形内舱体 7 高压放电阳极的七个方向设置相互彼此绝缘的尖端放电极。通过尖端放电极向七个方向喷射电磁辐射,可得到飞碟七个反方向的推进作用力。

[0048] 综上所述,本发明公开了一种航空航天飞碟,包括由多个相互绝缘金属板构成的飞碟顶盖,及由多个相互绝缘金属板构成的饼形外舱体和异型饼形内舱体,在飞碟顶盖上部安装飞碟驾驶舱,飞碟驾驶舱、顶盖、飞碟内舱、飞碟外舱通过绝缘中心管连接成一个整体,飞碟外舱体下方设与大地绝缘的着陆腿。飞碟顶盖下与外舱体之上绝缘中心管外壁上安装多个“高压包高压发生器”,该“高压包高压发生器”的多条正、负极导线分别连接飞碟顶盖(负)和飞碟外舱体(正)相互绝缘连接的金属电极板上,在飞碟内舱体中核心部位的绝缘中心管上安装多组“电容高压发生器”,该“电容高压发生器”通过绝缘壳包裹,由“电容高压发生器”通过绝缘壳输出的多条电容正、负极导线分别连接到飞碟内舱体(正)和飞碟外舱体(负)相互绝缘连接的各个对称的金属电极板上。当内舱体高压放电阳极各单元整体向外舱体阴极电晕放电时,通过处于高压状态的飞碟外舱体的下圆向地面喷射电磁辐射,与大地向上发射的电磁辐射能量间产生相斥作用力,使飞碟得到反推进升空动力。当内舱体高压放电阳极任一单元向外舱体阴极电晕放电时,通过处于高压状态的飞碟外壳饼沿的尖端处向空间喷射电磁辐射,与地球空间存在的电磁辐射场之间产生反作用力,飞碟飞行时由于飞碟是通过不断充放电原理实现的释放电磁辐射进行工作的飞行器,因此飞碟飞行时外在表现为间歇式脉冲飞行动作,飞碟飞行时电容充电以秒充瞬间来完成,因此飞碟可递增加速度飞行。

[0049] 通过飞碟驾驶员控制每一个单元放电的关闭和开启,控制单元释放电磁辐射的发生。当同时开启所有放电单元放电工作时,飞碟向上腾空起飞;当开启其中任一方向单元放电释放电磁辐射工作时,飞碟将得到定向反向推进动力,实现飞碟横向飞行动作以及转向的飞行动作。当飞碟升空飞行存在强大动能时可关闭释放电磁辐射的开关,飞碟将在惯性力的作用下节能飞行。飞碟向下飞行时可借助关闭飞碟放电单元的开关依靠飞碟重力向下飞行。由于飞碟是依靠释放电磁辐射的飞行器,飞碟横向飞行时表现为直角、锐角、钝角的飞行动作,从而能够实现转向的飞行动作,飞碟转弯时不会像飞机一样迂回转弯。当飞碟靠惯性力飞行时飞碟无电光显现,飞碟外壳释放电磁辐射工作时呈现电光状态。随着飞碟释放电磁辐射能量大小的变化光的颜色也随之发生变化。飞碟靠惯性力飞行时飞碟无电光显现,而当飞碟放电工作飞行时它将是一个电光飞行球。

[0050] 本发明的航空航天飞碟的理论基础:

[0051] 根据本专利发明人著《21 世纪物理学研究新视野》一书的新思想,本发明人认为我们宇宙中的物质不应当只存在万有引力,如果我们宇宙中的物质仅仅存在物质间的万有引力,那么我们宇宙中的物质将会凝结成一个点,目前对物质间只存在万有引力的理论认识与分布在宇宙中各自独立的星球客观事实不相符。本发明人认为物质间(星球间)不仅存在着万有引力同时还存在着物质间的万有斥力,物质间的万有引力应当与物质间的万有斥力对立统一存在。

[0052] 万有引力和万有斥力应对立统一存在的观点认为：星球间相互吸收着对方发出的电磁辐射能量构成引力，同时星球间互相发射强电磁辐射的对抗力构成了星球间的相互排斥作用力，星球都处在引力和斥力平衡间距的自然规律中。

[0053] 地球、太阳所有星球都向外太空发射着电磁辐射，放射性物质在地磁环境中相对显现出放射性，同样地球这个近似大铁球（地球 97.13% 八大元素构成铁元素含量较大约占地球总重量 5%）在宇宙真空环境中也同样相对显现着放射性，太阳发射的电磁辐射是阳光，地球发射的电磁辐射是不可见地光，地球发射的地光由于生物进化的原因不被我们人类肉眼所感知，地球发射的电磁辐射地光只有在地震较强烈时我们人类才能够用肉眼看到这种地光的存在，地球不断的向外太空持续发射着这种带有地球特征的不可见电磁辐射地光。地磁场就是地球物质向外太空发射这种电磁辐射形成的，地球物质发出的这种电磁辐射充满着我们的地表空间形成地磁场。地球外空间出现的地磁层是由于地球向外太空发射的这种电磁辐射与来自太空入侵地球（太阳和其它星球向地球发射的电磁辐射）的电磁辐射撞击而形成的。星球间电磁辐射撞击对抗区域就形成了保护地球的地磁层，这就是地球外空间存在地磁层的原因，这种电磁对抗作用力也是太阳风不论多强只能把地磁层压缩的很薄也不能直接侵入地表的本质原因。这种阳光、地光都是星球物质发出的电磁辐射，这种电磁辐射如同放射性物质发出的放射性一样是相同电磁辐射属性，可称为放射性直线（或称直流）电磁辐射，地球物质发出的这种放射性直线（直流）电磁辐射充满着地磁场空间，并由地球物质发出直射向地外空间，地球物质发出这个电磁辐射场就是地磁场，地球物质发出这个电磁辐射场是地球的大地磁场，不同于较小的地球具有 N、S 极性特点的艾伦辐射区小地磁场。

[0054] 地球物质发出的这种地球特征的电磁辐射存在着发射电压值，这个电压值是由地球物质元素构成所决定的，估计接近在 2000 伏左右，在地球自然环境中当测试静电时只要静电显现都在 2000 伏之上。地表空间充着这个 2000 伏左右的截止电压，难怪存在着自然条件中不能观测到 1 伏——100 伏低压静电的现象，这就是在地表空间自然环境中由于存在着 2000 伏左右的空间截止电压，因此无法在自然条件下观测到低于 2000 伏的低压静电，因为只有大于地表空间存在 2000 伏截止电压强度时的静电才能够显现出静电的存在，这就是静电只要发现都在 2000 伏之上的根本原因。这一点的认知对于人类研制飞碟至关重要！因为低于地表这个截止电压的放电飞行器是不能向空间释放电磁辐射的。如同放射性物质在地球自然环境中由于放射电磁辐射的电压是远大于地球表面截止电压的电磁能量，从而放射性物质在地球自然环境中才能够显现出放射性的现象。

[0055] 人类研究飞碟的理论基础就是：利用地球向外太空发射电磁辐射的自然特性，在地表空间（飞碟绝缘腿与大地分离）人工同样制造出一个具有独立可控发射电磁辐射的装置——飞碟（把飞碟可比喻成小太阳），当这个飞碟不发射电磁辐射时被地球引力所吸引，当这个飞碟（小太阳）发射电磁辐射时就与地球向外空间发射的电磁辐射之间产生相互排斥作用力，使这个释放电磁辐射的飞行器——飞碟，被地球发射的电磁辐射斥离飞向太空，相当于星球之间近距相斥效应，即相当于太阳与地球间彼此释放电磁辐射对抗力产生的星球间相斥效应作用力。

[0056] 上述飞碟基础理论观点，请参考本专利发明人发表的《21 世纪物理学研究新视野》一书的重大启示，论文见《科技创新导报》总第 70 期，2007 年，34 期，169～172 页，中的

有关论述。

[0057] 本专利发明人飞碟研究视频见：百度视频搜索“周江华飞碟研究”。

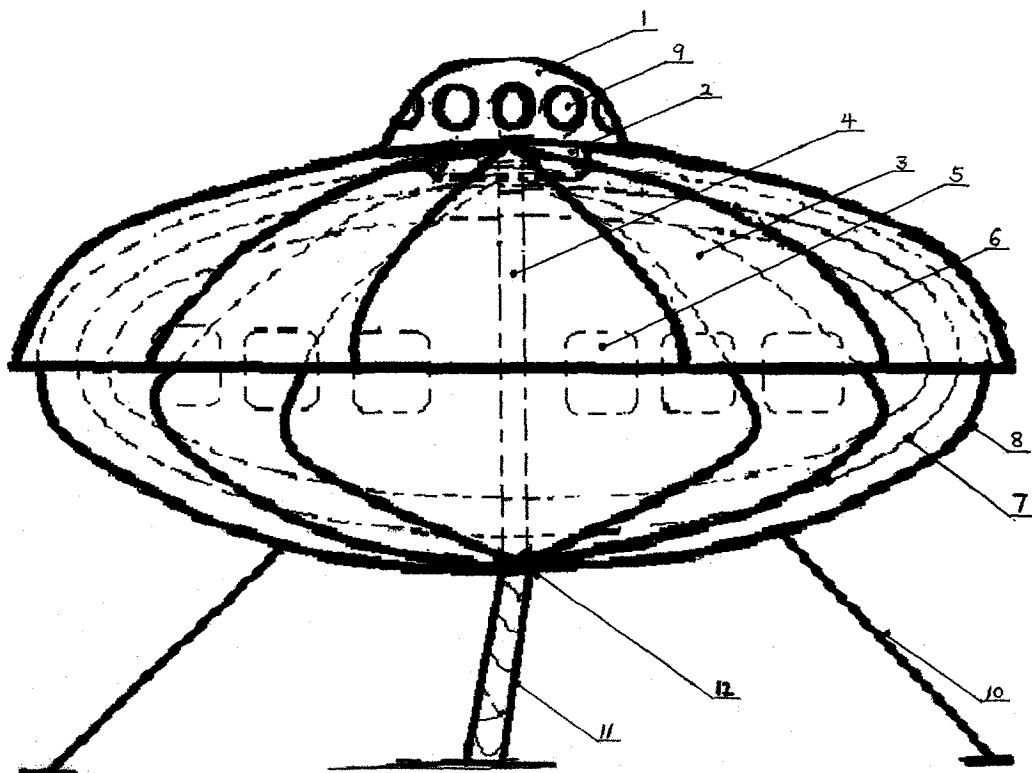


图 1

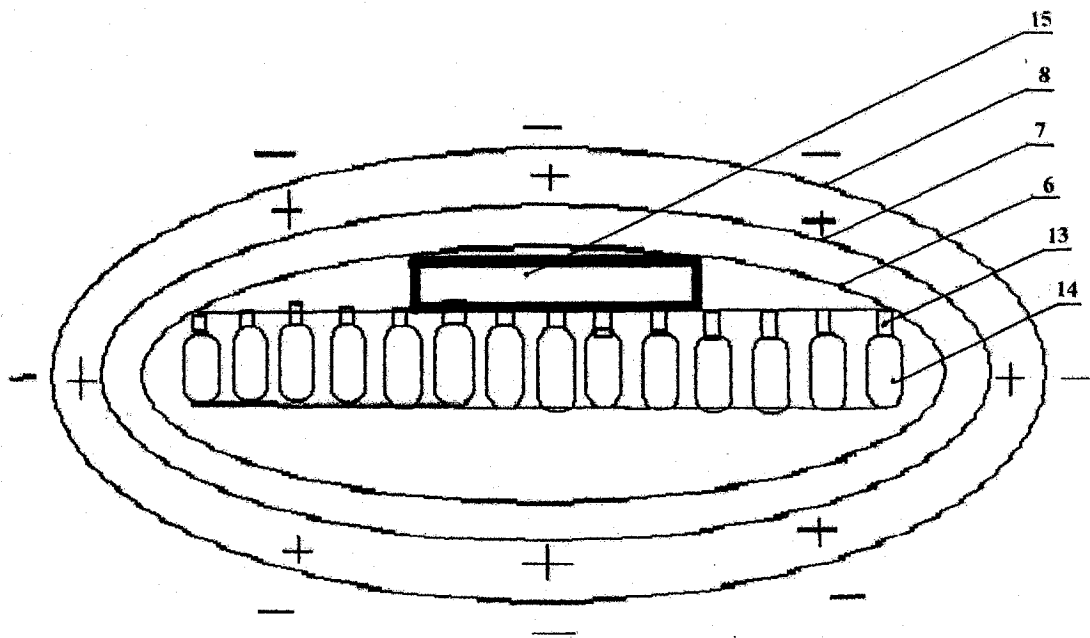


图 2

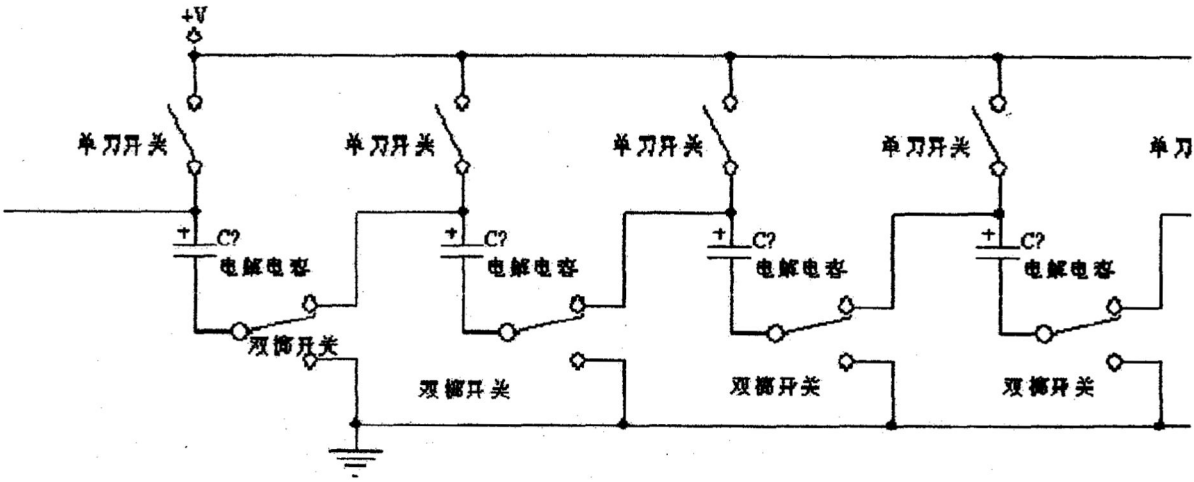


图 3

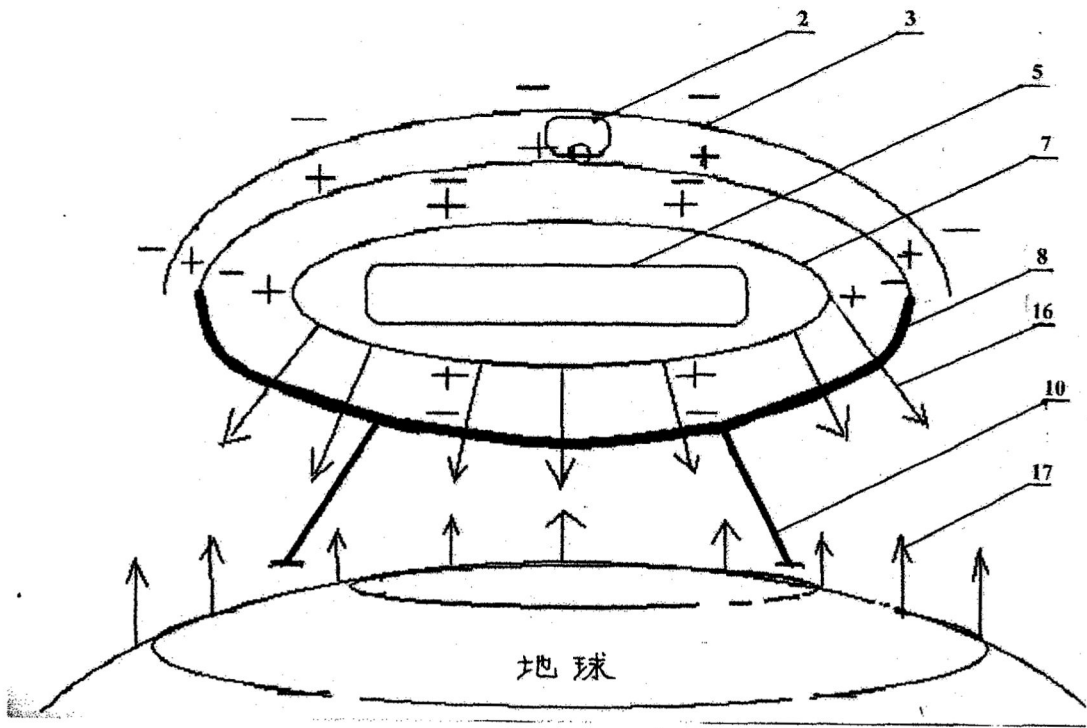


图 4

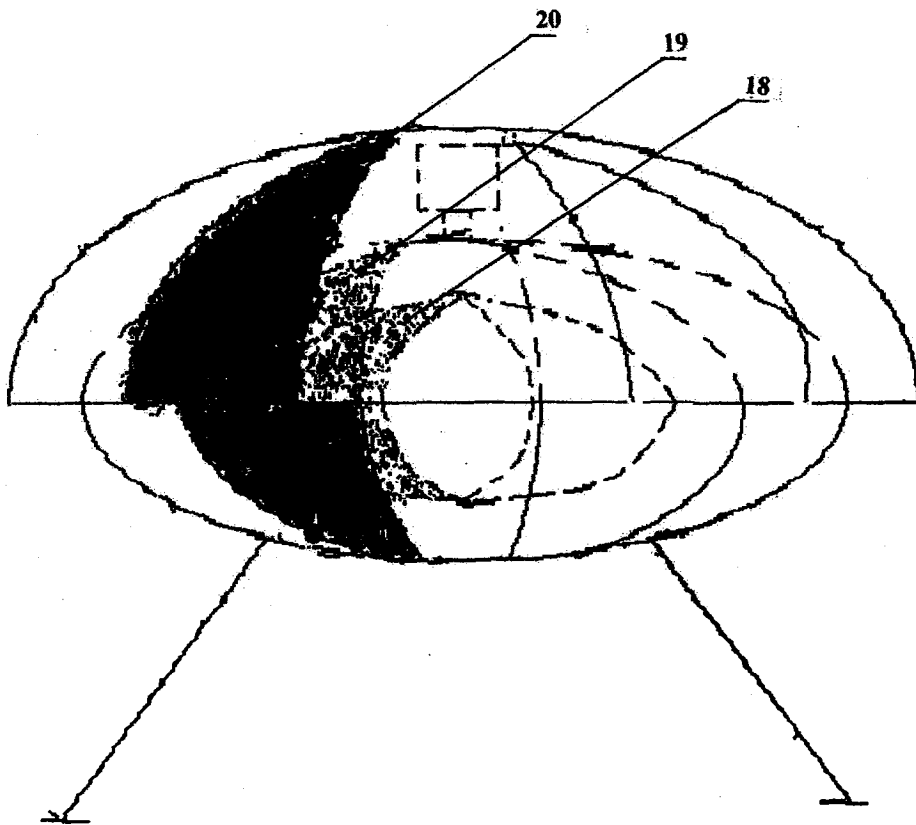


图 5

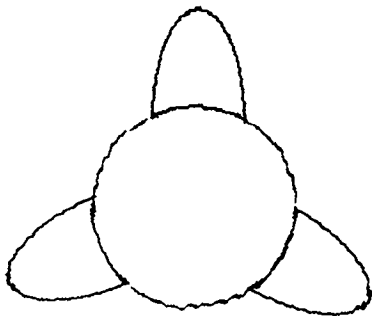


图 6

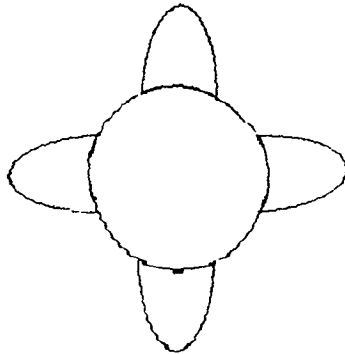


图 7

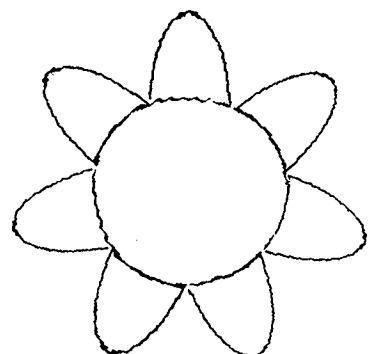


图 8

[19]中华人民共和国国家知识产权局

[51]Int. Cl⁶

B64C 39/06

[12] 发明专利申请公开说明书

[21] 申请号 98112980.3

[43]公开日 1999 年 8 月 4 日

[11]公开号 CN 1224681A

[22]申请日 98.9.25 [21]申请号 98112980.3

[71]申请人 何惠平

地址 710077 陕西省西安市西郊丰登北路 29 号:
西安电力机械制造公司销售部代转

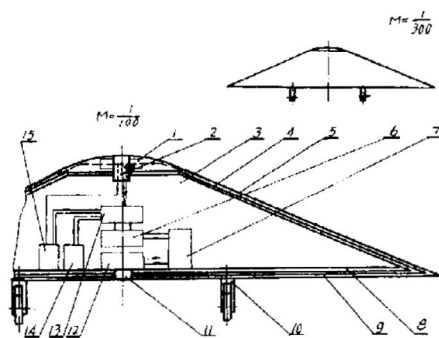
[72]发明人 何惠平

权利要求书 2 页 说明书 9 页 附图页数 5 页

[54]发明名称 外壳旋转式航空飞碟飞行器

[57]摘要

本发明是外壳旋转式航空飞碟飞行器。为内外仓双层结构,内仓静止。它以航空原子能发电、超导发电、超导磁悬浮、微波电离空气、倍压高电压发生及自动控制技术为基础,通过排斥碟体上表面附面层中被电离空气的重离子,产生真空薄层,由碟体上下表面压强差产生升力和推力。暂停碟上表面局部区域空气电离,可改变外壳转动动量矩方向,实现垂直起降、悬停、即时 O 回转半径变向和超音速不落地环球飞行。本发明特点:航空、潜水一体化。



ISSN 1008-4274

专利文献出版社出版



权 利 要 求 书

1、外壳旋转式航空飞碟飞行器，是一种不同于现代利用反冲喷气作用原理推进的新式飞行器，本发明的特征是：碟体由内仓（3）外壳（5）双层结构组成，二者可相对转动；能源动力系统组成方式是：闭环运行的原子反应堆（7），包括使用中速中子反应堆，推动涡轮（6）带动超导发电机（13）发电，电能经中空转轴（2）送至微波发生装置（1），并经波导（4）和外壳（5）向壳外附面层发射电离空气用微波，倍压器（15）则提供了壳外附面层击穿高电压；碟体飞行空气动力学系统的组成方式是：微波电离空气，高压电场将重离子斥离碟面，导致外壳（5）表面附面层中一薄层真空层形成，从而产生壳体上下表面压强差，提供飞碟飞行的升力和推力，而适时暂停外壳表面局部区域空气电离，可以改变外壳（5）的转动动量矩方向，达到飞行变向、增减速度目的；内仓（3）磁悬浮系统的组成方式是：内仓（3）底面超导块（8）与外壳（5）底面磁体（9）之间的魏斯纳磁悬浮作用，保证了内仓悬浮于外壳（5）内；碟体落地支撑系统由无线遥控的可折叠支承架（10）组成，支承架固定于外壳（5）底面上；通过传感器——伺服机制自动调控两涡轮转子的转速大小和转向，将保持碟体合转动动量矩为0，维持内仓（3）相对地球坐标无转动。

2、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于内仓（3）与外壳（5）之间通过中空轴（2）、（11）相联结，中空轴固定在外壳（5）上，与内仓（3）的轴承间可以相对滑动、转动；

3、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于导致内仓（3）磁悬浮于外壳（5）中的磁体（9），也可以是电磁铁，碟体落地期间，也可取消磁体（9）的磁场；在超导发电机停运期间，由碟内备用电源供电，随时产生磁体（9）的磁场；

4、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于通过调控涡轮（6）（12）的转子转速及转向，使碟体相对于地球坐标系的合转动动量矩为0，达到保持内仓（3）相对地球坐标系无相对转动的目的，传感器及伺服系统是调控转子转速、转向的工具，是一套自动控制系统；

5、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于微波发生装置（1）固定于中空转轴（2）或外壳（5）上，微波传输波导（4）固定于外壳（5）内表面，即外壳（5）、微波发生装置（1）、波导（4）、磁体（9）、中空轴（2）（11）一起转动；

1002 6、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于微波经外壳（5）
96.7

权利要求书

上的绝缘层无损耗地透射出去，去电离壳表面附面层中一薄层空气，此绝缘材料包括石英和石英复合材料；

7、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于致冷机（14）同时保证超导发电机（13）及超导块（8）致冷，在碟体飞行中，致冷机电源来自超导发电机，在碟体停地期间，致冷机电源来自于仓内备用电源，包括蓄电池、燃料电池，且为防止超导体失超，致冷机应该持续工作，除非检修；

8、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于原子反应堆（7）同时推动涡轮（6）和（12）运转，二涡轮的转速快慢由供汽量大小调控；

9、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于外壳（5）仅上表面配置波导（4），其底面不配置波导，而装置磁体（9）。

10、根据权利要求1的外壳旋转式航空飞碟飞行器，其特征在于也可以水空两用，水中潜航时，使波导〔4〕产生电场强度为负，与航空时（为正）恰相反，以使碟壳表面水分子被微波电离后的氢氧根负离子被斥离碟面，形成碟上表面的真空薄层，从而产生推力与升力。

外壳旋转式航空飞碟飞行器

本发明是外壳绕自旋轴旋转的航空飞碟飞行器。

航空飞碟，出现于地球，时间已久。至今仍为一种“不明飞行物”(UFO)。观察到，它非凡飞行性能远非现代人类飞行器可及。如它可高速飞行(几十马赫)、直角转弯，等等。现代飞机，一般速度为2马赫以下，转弯半径有几千米，操纵性能极低劣。人类已探索研制类似飞碟的飞行器，但迄今无突破成功。九七年初，俄罗斯研制了一种外形极像飞碟的飞行器，但仍以石化燃料喷气发动机作动力源，没有脱离飞机的反冲推进惯常模式。

本发明的目的是：摆脱石油能源危机，不再依靠石化燃料，而转用核能。受飞碟飞行性能启迪，创造一代与现有飞机飞行原理迥异、利用电控操纵的具有崭新飞行性能的未来型航空飞行器。

本发明直接利用下列成熟科技成果：航空原子能反应堆、超导发电机、微波发生、发射系统、倍压高电压发生装置、超导磁悬浮、无线遥控收放起落架。本发明仅涉及这些成熟技术的组合应用，而不涉及零件细节。

这种航空飞碟结构如下，参看图1飞碟主要结构剖面示意图。碟体由相对静止内仓3和旋转外壳5双层结构组成。中空转轴2及11固定在外壳5上。起飞前，由碟外地面电力系统对超导磁体(即超导发电机)13供直流励磁。超导磁体13及超导块8液氮冷却，并由致冷机14维持低温。可折叠支架10支撑落地碟体。飞碟启动时，原子反应堆(包括中速中子反应堆)7运转，闭路循环推动涡轮6带动超导发电机13转子发电，且推动涡轮12通过中空轴11带动外壳5转动。所发电能通过中空转轴2送至微波发生装置1，产生分米-厘米级波长微波，经固定于可透射微波绝缘材料(包括石英)的外壳5上的波导4透射出去，将壳外表面附面层内紧贴壁面一薄层空气电离。微波发生装置1、外壳5固定在中空转轴2上，一起旋转运动。同时倍压装置15经中空转轴2与波导管4连通，使碟外壳5表面产生高压电场，被电离的空气正离子在高压电场力作用下被斥离壁面，形成附面层内真空薄层。外壳5底

面与上表面的大气压强差，提供碟体飞行的升力与推力。中空轴 11 提供了向外壳 5 引电路的通道，包括选用电磁体 9，外壳 5 表面高压电场的产生所需线路。内仓 3 通过其底面超导块 8 与外壳 5 底面磁体 9 间的魏斯纳磁悬浮作用而始终悬浮于外壳 5 中间。总控制台通过介质流量调控保持涡轮 6 与 12 转速匹配，使二者转动动量矩合效果始终为 0，以保持内仓 3 相对地球坐标系无旋转运动。垂直起飞后，遥控收折外壳 5 底面的支架 10。

飞碟的平飞操纵，通过改变外壳表面局部区域附面层空气电离度（暂停微波发射）实现。使碟体自转轴产生一偏离铅直方向（向前）的倾角，则碟体上下表面大气压力差将产生一水平分量，提供平飞推力。碟体减速则相反，使自转轴产生向后倾角，碟体上下表面压力差水平分量变成减速阻力。碟体上下表面压强差产生铅直分量，提供升力。降落时，使自转轴铅直，逐渐减弱微波发射，空气电离度渐弱，碟体上下表面压强差变小而垂直落地，通过自动遥控放下可折叠支架 10，停运原子反应堆及涡轮。停运期间，仓内电源应保持致冷机工作，维持超导块 8、超导发电机 13 的超导磁体低温。

与现有航空飞行器比较，本发明具有以下优点：

1、飞行不易受外力干扰：因碟体不同于常规飞机而采取旋转运动，自然环境突变气流作用于碟外壳 5 的外力合力一般通过其自转轴，由动量矩定理知，当外力矩为 0 时外壳动量矩 \vec{K} 不产生变化，显示碟体保持平衡和稳定的惯性能力较强。

2、核动力、超音速为实现不着地环球飞行创造了条件。其社会经济效益空前。

3、利用新兴能源的未来型航空器：随着人类化石能源的枯竭，原子能使用将代表未来方向。飞碟有益于环境保护。

4、灵便的自动调控：通过电离空气达到操纵方式的变革，省却大量机械传动操纵装置，有助减轻机重。电调控反应迅捷，为微机自动控制开辟了广阔前景。

5、微波调控碟壳上下表面压强差，决定了碟体短时间内巨大的爬升能力，且可垂直起飞、降落、空中任意悬停、任意角度 0 周转半径变向。特别最后一点性能为现有常规飞机无法作到，它开辟了优异的军事应用前景。其变速时加速度可达 13 米/秒² 以上。

这些优越的操纵性能综合体现于航空飞碟，是现代航空飞行器做不到的。

附图简要说明

- 图 1 是航空飞碟主要结构剖面示意图；
 图 2 是碟体剖面几何尺寸示意图；
 图 3 是超音速飞行激波示意图；
 图 4 是垂直起落时碟底面流场示意图；
 图 5 是超音速飞行时碟体底面膨胀波流场示意图；
 图 6 是飞行变向操纵分析图，上面一幅为立体直观视图；

实施例

本发明的实施例，可以对照图 1——图 6 进一步说明如下：

一、碟体几何参数：见图 2。外壳呈圆台一球面形，内仓为圆台形，以方便计算。实际外形可为盘碟状，于原理说明无碍。

ABCD 为外壳，A'B'C'D' 为内仓，外壳母线 L 与半径 $R = 7000$ 毫米的球面 O_1 相切于 O_3 ；外壳上圆面半径 $r_0 = 3000$ 毫米，下底面半径 $R_1 = 15000$ 毫米，高 $H = 5000$ 毫米。内仓底面半径 $R_2 = 14500$ 毫米，内外仓间距离：在侧壁处为 $b_1 = 40$ 毫米，底面处为 $b_3 = 50$ 毫米， O_2O_4 为碟自转轴，质心 Q_0 在 O_2O_4 上。底部支承轮 10 旋转半径 $R_0 = 5$ 米。外壳 5 底角收缩为 $\theta = 10^\circ$ 。据此，外壳圆台侧面积可求出，为 $S_{\text{侧}} = 735.132681$ 米²。

二、外壳上表面附面层空气的电离：

1、碟外壳上侧面附面层中真空薄层的形成：

使用数据：电子电量 $q = 4.8 \times 10^{-10}$ CGSE (q)；外壳转动角速度 $\omega_1 = 6.28$ 弧度/秒（即 1 转/秒）。

飞行中，碟外壳附面层空气流速向壁面渐趋于 0，厚度约为 1 毫米。在距壁面 $10^{-6} \sim 10^{-3}$ 厘米范围内近似静止处理。

图 1 中内仓 3 与外壳 5 间距 $b_1 = 40$ 毫米，波导 4 与倍压装置 15 联通带高电压，设其在外壳表面 $\delta = 1$ 毫米附面层中产生的电场强度 $E = 3 \times 10^4$ 伏/厘米，此为空气击穿场强。

高频微波无损失地穿透绝缘外壳 5，把外壳表面空气分子电离（参阅：《微波电子学》第八章 [苏] И. Б. 列别捷夫——国防工业出版社 1982 年版），产生的正离子受电场 E 斥力作用处于距壁面 δ_0 厘米处。

空气分子撞击碟面产生的宏观效果即是压强。分子的平均平动能远小于附面层中高压电场的电位能，因此忽略平动能影响，完全着眼于电场作用——被 E 的斥力推离碟面 $\delta\delta = 2.2 \times 10^{-6}$ 厘米的正离子将在负电荷吸引力作用下停留在 $\delta\delta$ 平衡位置，这种强迫电离运动的结果，导致 $\delta\delta$ 处向更远层分子产生递减性密度梯度，从而维持住 $\delta\delta$ 厚度的真空薄层，且使碟外壳上表面所受空气压强为 0。空气击穿电场强度 E 既导致了薄层内空气分子的电离，又将空气正离子斥离碟体表面，起着双重作用。进而可见，只要真空薄层存在，飞行器的空气动力学性质与碟外壳 5 的具体外形无关。

2、微波电离附面层空气需用功：见图 3。

数据：碟巡航速度 $M_1 = 2$ 马赫，底面与来流 V_1 成 θ_2 角时，前缘母线产生斜冲波，碟底面产生膨胀波，有 $\theta_1 = \theta + \theta_2$ 。

设斜冲波前后空气密度、流速、马赫数分别为 $\rho_1; V_1; M_1$ ；及 $\rho_2; V_2; M_2$ ，远方自由流为标准状况下空气， $\theta_1 = 20^\circ$ ，查表可求得冲波角 $\beta = 52^\circ$ 。

由 $\rho_2 / \rho_1 = \{ (r+1) M_1^2 \sin^2 \beta \} / \{ 2 + (r-1) M_1^2 \sin^2 \beta \}$ ；
斜冲波前法向马赫数 $M_{1n} = M_1 \sin \beta = 2 \sin 52^\circ = 1.576$ ，而标况下空气密度为 $\rho_1 = 1.226$ 千克/米³，查表得 $\rho_2 / \rho_1 = 1.9913$ ，故：

$$\rho_2 = 1.9913 \rho_1 = 1.9913 \times 1.226 = 2.44 \text{ 千克/米}^3。$$

将附面层中厚度为 $\delta\delta = 2.2 \times 10^{-6}$ 厘米的空气电离，以氮气的较大电离能估算空气电离需用功： $W_0 = 2053$ （焦耳）。

最终形成 $\delta\delta$ 厚度内真空薄层，需用总微波能将大于 W_0 。

三、碟体飞行空气动力学：

1、垂直上升时举力 F ：见图 4。

数据：水平来流速度 $V_1 = 0$ ，外壳转动角速度 $\omega_1 = 6.28$ 弧度/秒，自由流（标况空气）压强 $P_1 = 10332.3 \text{ kgf/m}^2$ ； $\rho_1 = 1.226 \text{ kg/m}^3$ ，重力加速度 $g = 9.8 \text{ 米/秒}^2$ ，因碟底面最大线流速

$$V_{\max} = \omega_1 R_1 = 6.28 \times 15 = 94.2 \text{ 米/秒，}$$

故以低速、不可压缩流处理流场，适用伯努利方程：

底面空气压强为 P 时，有

$$P + (1/2) \rho_1 V^2 = P_1；$$

$$P = P_1 - (1/2) \rho_1 (\omega_1 r)^2，$$

则底面总压力

$$\begin{aligned}
 F &= \iint P \cdot ds \\
 &= \int_0^{R_1} [P_1 - (1/2) \rho_1 (\omega_1 r)^2] \cdot 2\pi r dr \\
 &= \pi [P_1 r^2 - (1/4) \rho_1 \omega_1^2 r^4] \Big|_0^{R_1} \\
 &= \pi (10332.3 \times 9.8 \times 15^2 - (1/4) \times 1.226 \times 6.28^2 \times 15^4) \\
 &= 69651537.9 \text{ 牛顿} \\
 &\approx 7107.3 \text{ (吨)}
 \end{aligned}$$

调控碟面空气电离度可获得 $0 \rightarrow 7107.3$ 吨不同升力。

2、平飞低速 ($M_1 < 1/3$) 时底面压强 P_2 及压力 F_D : 见图 5。

数据: 底面最大马赫数 $M_D = 1/3$ 时, 底面压强 P_2 可由低速流伯努利方程求出; 标况下空气音速 $a_1 = 340$ 米/秒, 重力加速度 9.8 米/秒²。 $\theta_2 = 10^\circ$; 远方来流速度 V_1 ; V_1 与底面平行分量 V_t ; 半径 r 底面圆周线速度 V_r ; 底面空气实际流速 V ;

\vec{V} 为 \vec{V}_t 与 \vec{V}_r 合成,

$$V^2 = V_t^2 + V_r^2 - 2V_t V_r \cos \beta_1 = V_t^2 + V_r^2 + 2V_t V_r \sin \alpha$$

因 $\theta_2 = 10^\circ$ $V_t = V_1 \cos \theta_2$,

认为 $V_t \approx V_1$; $V_{\max} = M_D \cdot a_1 = 113.3$ 米/秒;

又 $V_{\max} = V_{t\max} + V_{r\max}$,

故 $V_{t\max} = V_{\max} - V_{r\max} = 113.3 - 94.2 = 19.1$ 米/秒。

即 $V_1 = 19.1$ 米/秒,

于是 $M_1 = V_1 / a_1 = 0.047$ 马赫 ($< 1/3$ 马赫, 属低速流场。适用不可压缩流伯努利方程。

故

$$\begin{aligned}
 F_D &= \iint P_2 ds \\
 &= \iint [P_1 - (1/2) \rho_1 V^2] r dr d\alpha \\
 &= \int_0^{2\pi} d\alpha \int_0^{R_1} [P_1 - (1/2) \rho_1 (V_t^2 + V_r^2 + 2V_t V_r \sin \alpha)] r dr \\
 &= \int_0^{2\pi} d\alpha \int_0^{R_1} \{P_1 - (1/2) \rho_1 [V_t^2 + (\omega_1 r)^2 + 2\omega_1 r V_t \sin \alpha]\} r dr
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \int_0^{2\pi} da \int_0^{15} \{10332.3 \times 9.8 - (1/2) \times 1.226 \\
&\times (19.1^2 + 6.28^2 r^2 + 2 \times 6.28 \times 19.1 r \sin a)\} r dr \\
&= \int_0^{2\pi} da \{ \int_0^{15} 101032.9 r dr - \int_0^{15} 24.18 r^3 dr - \\
&\int_0^{15} 147.1 r^2 \sin a dr \} \\
&= \int_0^{2\pi} (11366201.25 - 306028.1 - \\
&\quad 165487.5 \sin a) da \\
&= 69493.117.4 \text{ 牛顿} \\
&\approx 7091.1 \text{ (吨)}
\end{aligned}$$

举力 $F = F_D \cos 10^\circ \approx 6983.4 \text{ (吨)}$;

推力 $T = F_D \sin 10^\circ \approx 1231.4 \text{ (吨)}$

3、超音速平飞时的碟底压强 P_2 及压力 F_D : 见图 5。

数据: $M_1 = 2$ 马赫; $a_1 = 340$ 米/秒;

流场各处相等的驻点压强 P_0 ; 底面膨胀波后压强 P_2 、马赫数 M_D ; 平行流速 V_2 、音速 a_2 、温度 T_2 ; 远方流温度 T_1 , 驻点温度 T_{00} 。

查表知 $M_D = 2.385$ 马赫, 由 $T_0/T_1 = 1 + [(r-1)/2] M_1^2$, 求得 T_0 后再由 $T_0/T_2 = 1 + [(r-1)/2] M_D^2$ 求出 T_2 ,

则 $a_2 = 20.04 \sqrt{T_2} = 20.04 \times \sqrt{242.5} \approx 312.14$ 米/秒,

则 $V_2 = M_D a_2 = 2.385 \times 312.14 = 744.44$ 米/秒

碟底流场 V 为平行于底面的膨胀波后来流 V_2 与碟体转动涡旋流场 V_r 之叠加。由于 ω_1 很小, V_r 则较小 ($V_{r \max} = 94.2$ 米/秒), 可见 $V_2 \gg V_r$, 故以 $V_2 \approx V$ 处理底面流场 (即忽略自旋运动), 适用可压缩流伯努利方程:

$$\begin{aligned}
F_D &= \iint P_2 ds \\
&= \int_0^{2\pi} da \int_0^{15} P_0 \{ (\rho_0/P_0) [(r-1)/r] [(r/r-1) \cdot P_0 / \\
&\quad \rho_0 - (1/2) V_2^2] \}^{r/(r-1)} r dr \\
&= \int_0^{2\pi} da \int_0^{15} 7.8 \times 10^{-15} \times (243179.67)^{3.5} r dr \\
&= 3.9 \times 10^7 \text{ (牛顿)} \\
&\approx 3989.8 \text{ (吨)}
\end{aligned}$$

此时举力 $F = F_D \cos \theta_2 = 3989.8 \times \cos 10^\circ \approx 3929.2 \text{ (吨)}$

推力 $T = F_D \sin \theta_2 = 3989.8 \sin 10^\circ \approx 692.8 \text{ (吨)}$

不同碟体总重及底面半径具有不同的飞行马赫数 M_1 极限, 超极限飞行将失举。

四、飞行操纵：见图 6。

飞行碟体所受空气摩擦力矩较小，忽略。碟体转动动量矩守恒。

取消碟壳 5 表面局部 D 区域空气的电离（通过^管对局部区域发射微波实现），则碟侧将产生一额外空气压力 \vec{R}'' ，设 \vec{R}'' 距质心 Q_c 为 L_y ，碟体所受对质心的外力矩 $L_c = R'' L_y$ ，使碟壳 5 对轴 $O_2 O_4$ 的转动动量矩 \vec{K}_c 发生变化。由赖柴耳定理，动量矩 \vec{K}_c 的箭头端点 A 的速度为 $U = R'' L_y$ ，在 \vec{U} 作用下使 \vec{K}_c 转过一个 θ_2 角度达到 $\vec{K}_{末}$ 。一旦此后恢复被取消的局部 D 区域空气的电离，碟体将保持 θ_2 在所述水平推力 T 作用下前飞。

\vec{U} 的方向与平面 $O_2 O_4 - \vec{R}''$ 成 90° 角。即：碟面停电离 D 区域的对称母线 L 与 $O_2 O_4$ 轴形成的平面恰好与前进方向 \vec{V}_1 及 $O_2 O_4$ 轴形成的平面相垂直。

暂停电离区域 D 在碟面所处方位由人为控制，即可灵活选择任意的碟体飞行方向。以致瞬间变向转弯、逐渐增、减速、方便地垂直起飞、降落、悬停。

五、保持碟内仓 3 转动动量矩为 0：见图 1。

外壳 5 上固定的中空轴 2、11 可以在内仓 3 的轴承里相对滑动、转动。所有转动部件都会对内仓的转动动量矩产生影响。

设涡轮 6 及 12 转轴角速度分别为 ω_2 及 ω_1 ，二者转子对 $O_2 O_4$ 轴转动惯量分别为 J_2 及 J_1 。 J_1 及 J_2 可实测数值大小， $\vec{\omega}_2$ 与 $\vec{\omega}_1$ 反向。全表面受空气摩擦力为 f_1 ，其相当力臂为 R_k ，起飞前地面对支承轮摩擦力为 f_2 ，则起飞前对轴 $O_2 O_4$ 的合转动动量矩为 $\vec{K} = \vec{\omega}_1 J_1 + \vec{\omega}_2 J_2 + \vec{f}_1 R_k + \vec{f}_2 R_c$ 。

起飞前，因 $f_2 \gg f_1$ ，故忽略 f_1 ，保持内仓转动动量矩 $\vec{K}_{内} = 0$ 的条件为

$\vec{\omega}_1 J_1 + \vec{\omega}_2 J_2 = -\vec{L}_y$ 此 $L_y = f_2 R_c$ 。设碟总重 $P = 500$ 吨，地面摩擦系数 $f_m = 0.05$ ，支承轮 10 共三个，旋转半径 $R_c = 5$ 米，则在 J_1 、 J_2 均已知条件下，可适当调节转动角速度 $\vec{\omega}_1$ 及 $\vec{\omega}_2$ ，使满足 $\vec{\omega}_1 J_1 + \vec{\omega}_2 J_2 = -f_m P R_c$ 。

可得

$$\begin{aligned} L_y &= f_m P R_c \\ &= 0.05 \times 500 \times 10^3 \times 9.8 \times 3 \times 5 \\ &= 3.7 \times 10^6 \text{ 焦耳。} \end{aligned}$$

脱离地面以后，空气摩擦力矩较小，可忽略，故而影响内仓转动动量矩 $\vec{K}_{内}$ 的因素为 $\vec{\omega}_1$ 及 $\vec{\omega}_2$ 。适当调节 $\vec{\omega}_1$ 及 $\vec{\omega}_2$ （通过调节相关涡轮供汽量办法）使 $\vec{\omega}_1 J_1 + \vec{\omega}_2 J_2 = 0$ ，即碟体相对地球坐标系的合转动动量矩为 0，可通过传感器——伺服机

制的控制达到。这样,内仓可始终保持与地面坐标系无相对转动。

六、内仓磁悬浮:见图1。

超导块8与磁体9间的魏斯纳磁悬浮作用,使内仓3悬浮于外壳5中。

内仓3底面为超导体块8。据日本实验数据,200个超导块(每块直径5毫米),总共可浮起120公斤力,悬浮高度5厘米(见“世界科技译报”《超导使人浮起来》96年9月4日)。按内仓底面积 $S_D = 6.6 \times 10^8$ 厘米²超导块计,相对磁浮力可达

$$F_{\text{浮}} = (6.6 \times 10^8 \times 120) / (\pi \times 0.25^2 \times 200) \\ = 2.0 \times 10^6 \text{ (吨)},$$

$F_{\text{浮}}$ 足以支承内仓3悬浮于外壳5内。

由超导磁悬浮的魏斯纳效应,超导块8与外壳底面的磁铁9(包括电磁铁或永磁铁)间将保持一定的悬浮距离不变,二者既不相撞,也不远离。超导发电机停运时,由各用电源向磁体9供电。

七、动力能源:

动力能源是闭环运行航空原子能反应堆(参阅《原子发动机在航空中的应用》第二、三、四章[苏联]P. H. 涅斯捷连珂 国防工业出版社1960年版),及超导发电机发电。超导发电机停运期间,由备用电源(包括蓄电池和燃料电池)向致冷机及磁体9供电。一般,原子动力装置的总热效率为15%,超导发电机效率为99.5%,微波的电能总有用效率为50%。考虑到碟面 δ 厚度内空气分子的扩散因素,在真空薄层最终形成前耗用微波能较大。

设微波及高压倍压器需用总热功率为 P_1 ,供外壳5转动涡轮动力需用总热功率为 P_2 ,则原子反应堆总热功率 $P = P_1 + P_2$ 。

应按照当今可实现技术,选用最大热功率航空原子能反应堆及最大发电功率同步发电超导发电机,例如,也可以选用50万千瓦热功率航空原子能反应堆和10万千瓦超导发电机。

碟体一旦腾空,支承轮10克服地面摩擦需用功率(占总功率比例最大,约2.4万千瓦)将减为0,使原子能反应堆全部热功率都可以用于超导发电机发电。

八、水空两用前景:

空气和水对处于其内物体的压力作用相似。如果使碟体外壳全封闭,那么在水中潜航是可行的。水中潜航耗能估算如下:

数据: 水密度 $\rho = 1$ 千克/分米³; 一个水分子质量 $m_{\text{水}} = 3.0 \times 10^{-26}$ 千克, 水电离电位 $V_i = 19.2$ (电子伏特); 碟表侧面积 $S_{\text{侧}} = 7351326.81$ 厘米²; 厚 $\delta \sigma = 2.2 \times 10^{-6}$ 厘米的附面层, 电离水分子总耗能为:

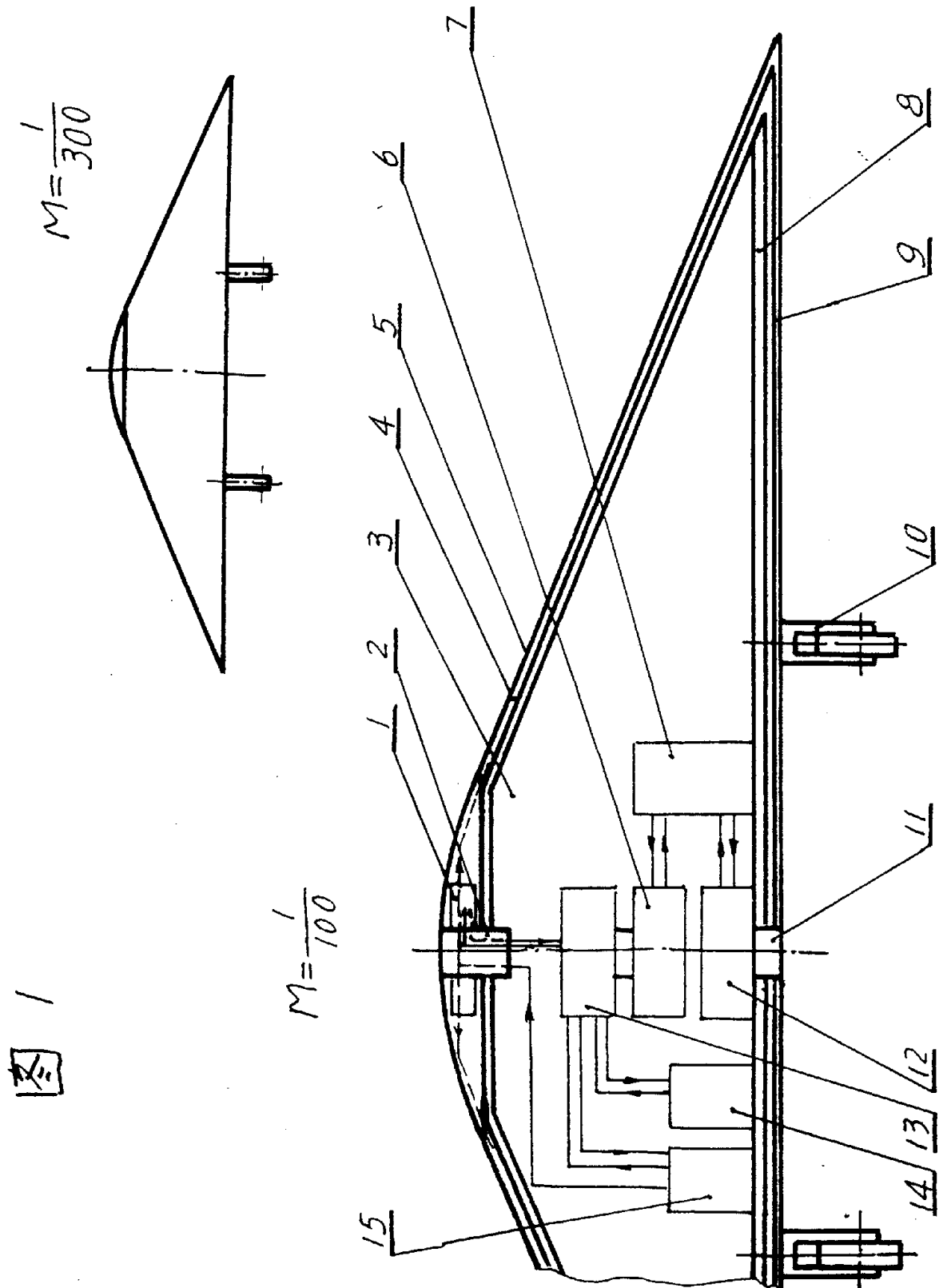
$$\begin{aligned} W_o &= (\rho \cdot V_i \cdot S_{\text{侧}} \cdot \delta \sigma) / (10^3 \times m_{\text{水}}) \\ &= (1 \times 19.2 \times 1.6 \times 10^{-19} \times 7351326.81 \times 2.2 \times 10^{-6}) / (3 \times 10^{-26} \times 10^3) \\ &= 1.66 \times 10^6 \quad (\text{焦耳}) \end{aligned}$$

考虑到 $\delta \sigma$ 厚度内水分子的动态扩散作用, 碟表真空层形成需耗用较多微波能。

碟体在水下操纵方式同于空气中, 仅使波导 4 带高压电场为负, OH^- 离子被斥离壁面, 形成壳外真空层。

航空、潜水一体式飞行器性能潜力是诱人的。

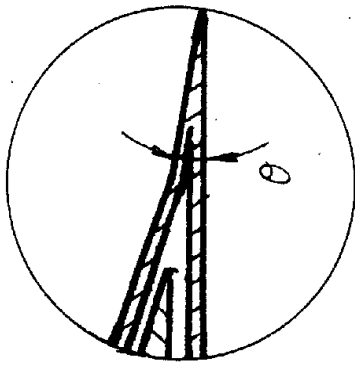
说明书附图



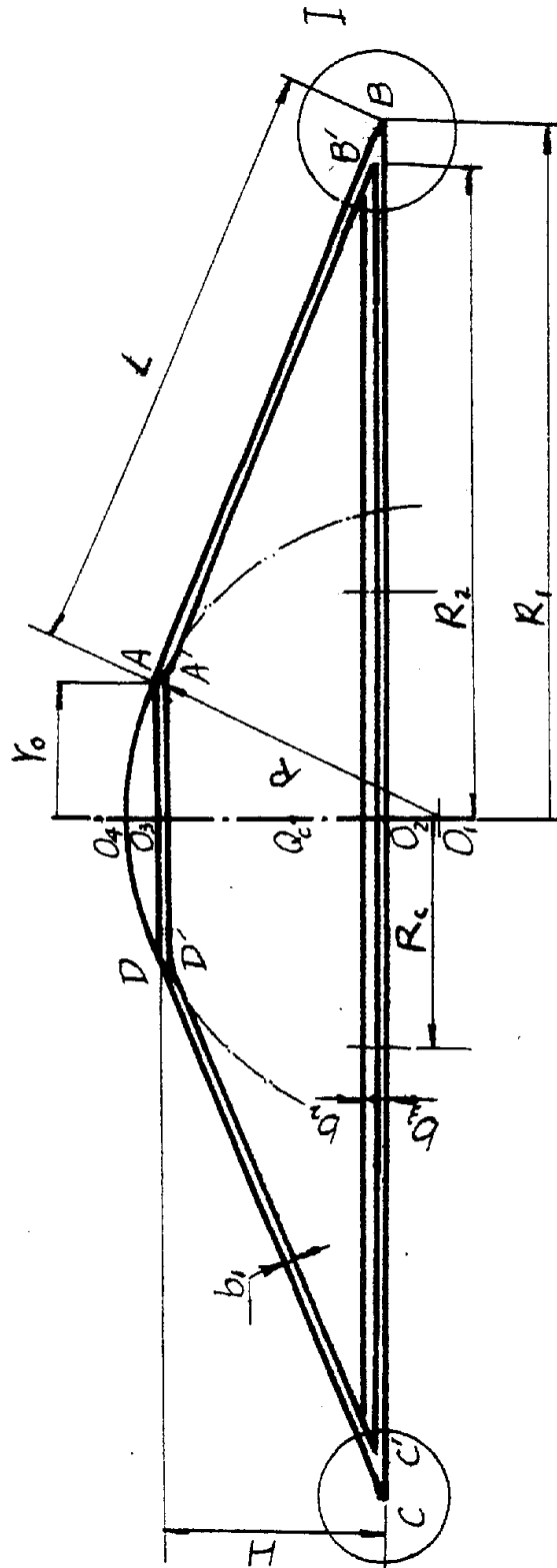
2010.10.08

说明书附图

I 放大
 $M = \frac{3}{100}$



$M = \frac{6}{1000}$



2

2010.08

说明书附图

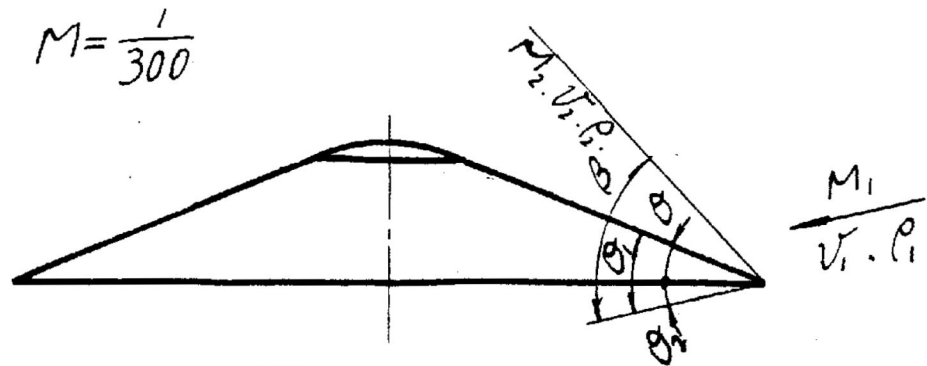


图 3

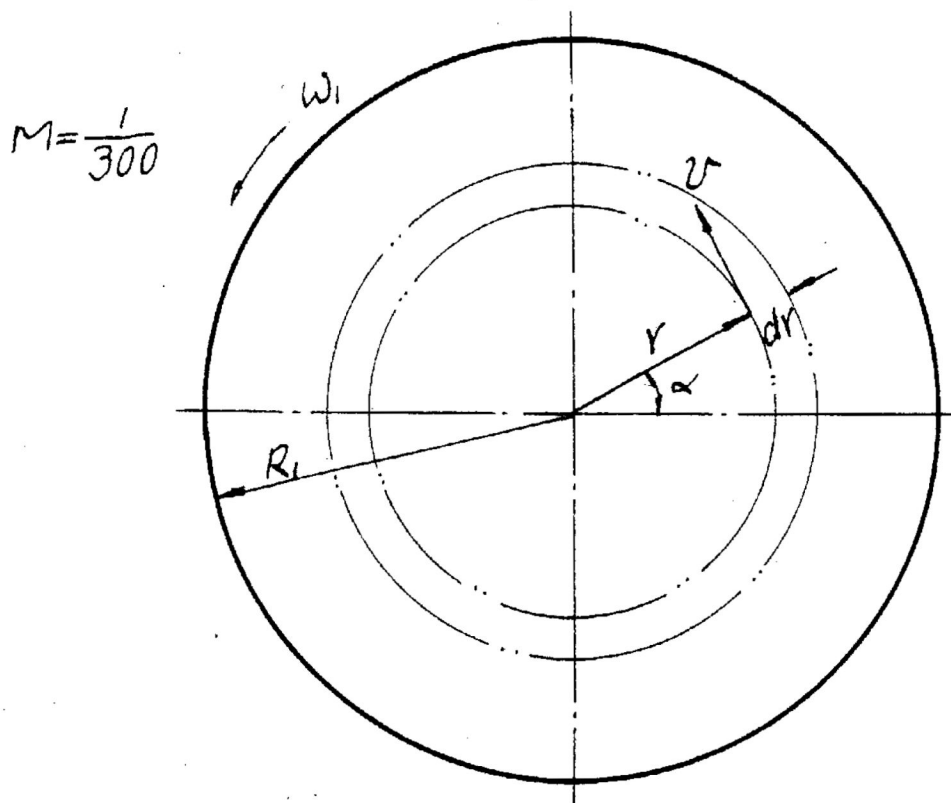
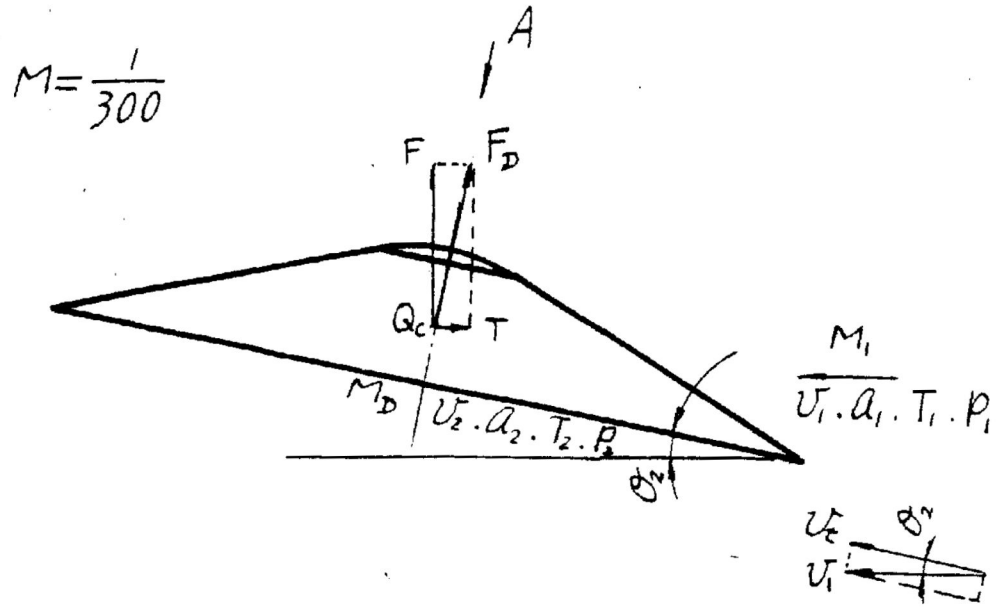


图 4

说明书附图



A 向

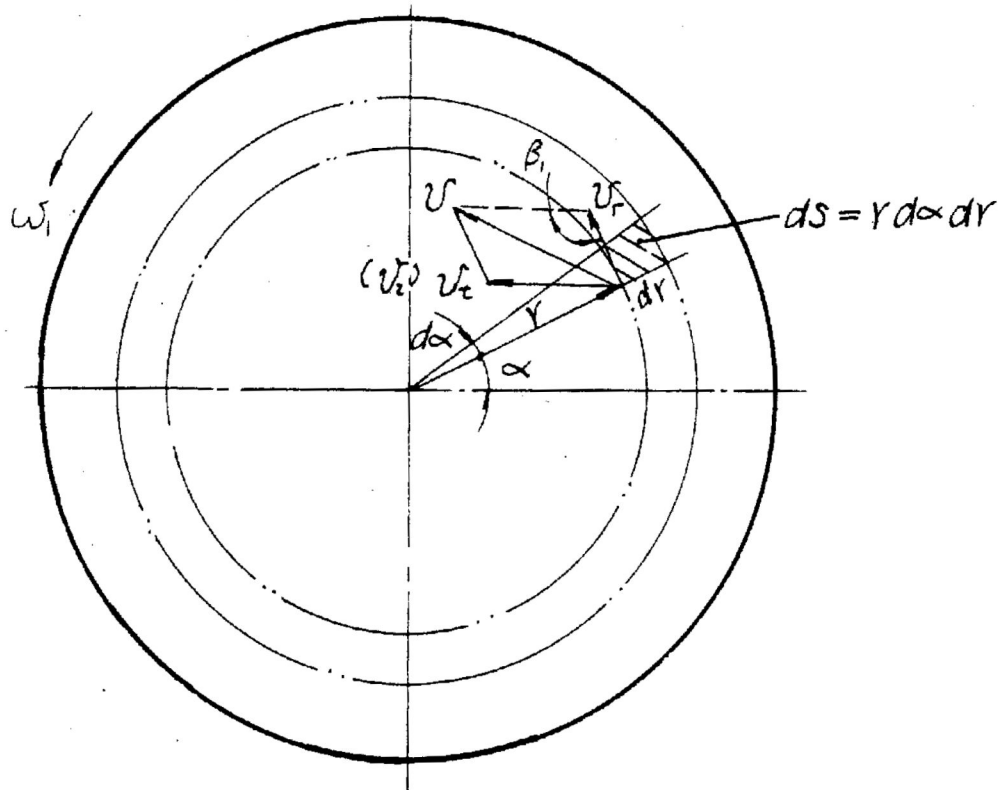
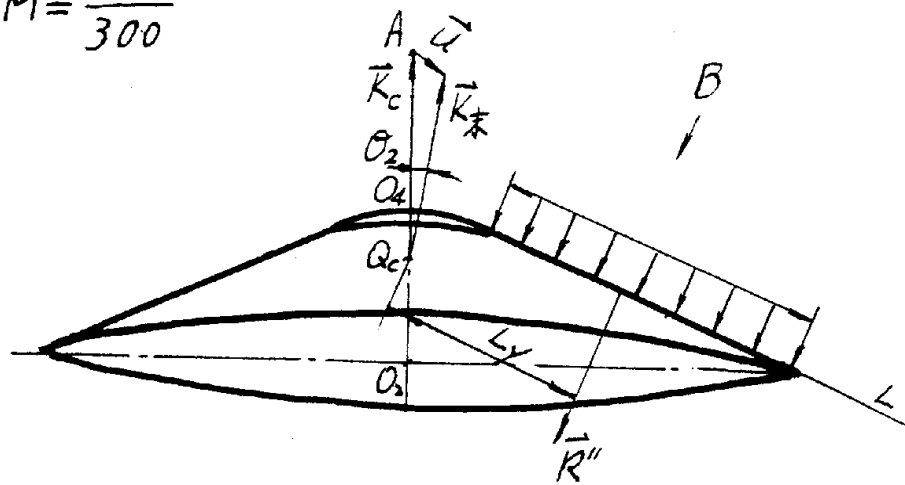


图 5

说明书附图

$$M = \frac{1}{300}$$



B 向

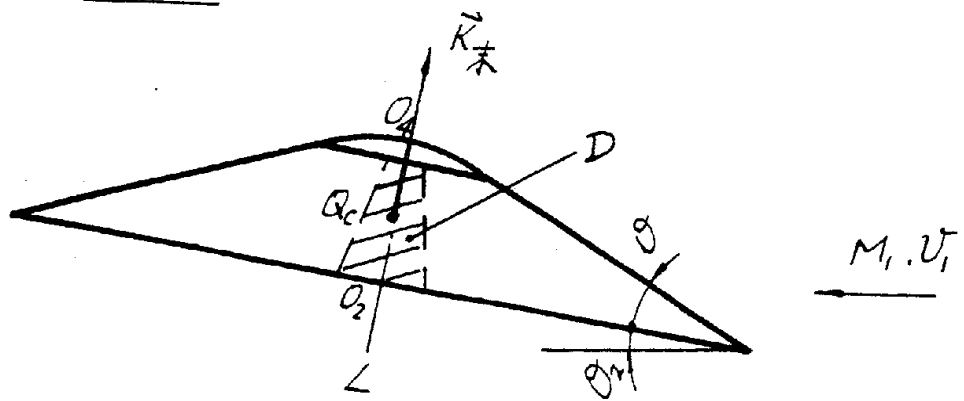


图 6

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl⁷

A63H 33/18

A63B 65/10

[12] 实用新型专利说明书

[21] ZL 专利号 01269716.8

[45] 授权公告日 2002 年 9 月 11 日

[11] 授权公告号 CN 2510139Y

[22] 申请日 2001. 12. 28

[73] 专利权人 彭远光

地址 550002 贵州省贵阳市南浦路 75 号 2 单元
9 号

[72] 设计人 彭远光

[21] 申请号 01269716.8

[74] 专利代理机构 贵阳中新专利事务所

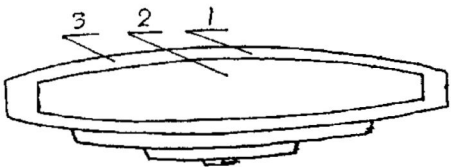
代理人 郭 防

权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图页数 1 页

[54] 实用新型名称 水上飞碟

[57] 摘要

本实用新型是一种水上飞碟, 多边形形状的碟壁合围成一个有空腔的扁平状蝶体, 使用者手持其向水面抛出, 由于其形状呈扁平状, 所以产品可以在水面连续飞跃不会沉没, 与现有技术相比: 本实用新型结构简单, 制造成本不高, 重量轻, 能够被扔得很远, 具有极高的观赏性、娱乐性和竞争性, 同时, 产品在停止运动后能够漂浮在水面上, 这样便于回收。



ISSN 1008-4274

知识产权出版社出版

权 利 要 求 书

1、一种水上飞碟，其特征在于：多边形形状的碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）。

2、按照权利要求1所述的这种水上飞碟，其特征在于：上下两个对称的等边八角形的碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）。

3、按照权利要求1、2所述的这种水上飞碟，其特征在于：上下两个对称的圆形的碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）。

说明书

水上飞碟

本实用新型是一种水上飞碟，属于一种娱乐器具。

“打水漂”是生活中一个比较有趣味的活动，用石片在水面上扔出后，可以打出若干的漂，但是这种活动仅限于自发性，随意性，没有专门的活动；其原因在于没有专门的物品供人们使用；现有技术中有一种名称为“水上漂”的专利产品，产品为圆形实心块，使用者手持其向水面抛出，由于其形状呈扁平状，所以产品可以在水面连续飞跃不会沉没，娱乐性比较强，但是这种产品被制作成为实心的物品，所以存在的问题在于：当飞跃到一定距离后，它会沉没于水中，回收就十分不便；而且由于它是实心产品，所以它的重量就会限制产品的几何尺寸，产品不能做得太大，否则使用者要么扔不动，要么扔不远，失去观赏价值及趣味性。

本实用新型的目的在于：提供一种空心产品，这种产品重量轻，能够被扔得很远，具有极高的观赏性、娱乐性和竞争性，同时，产品在停止运动后能够漂浮在水面上，这样便于回收。

本实用新型是这样构成的：多边形形状的碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3），具体地说：上下两个对称的等边八角形的碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）；也可以将其制作成为圆形形状，即：上下两个对称的圆形的碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）。

附图1是本实用新型的结构主视图，附图2是本实用新型的结构俯视图。

与现有技术相比：本实用新型结构简单，制造成本不高，重量轻，能够被扔得很远，具有极高的观赏性、娱乐性和竞争性，同时，产品在停止运动后能够漂浮在水面上，这样便于回收。



本实用新型的实施例1：五边形形状的塑料碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）。

本实用新型的实施例2：上下两个对称的等边八角形的水泥碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）。

本实用新型的实施例3：上下两个对称的圆形的金属碟壁（1）合围成一个有空腔（2）的扁平状蝶体（3）。

说明书附图

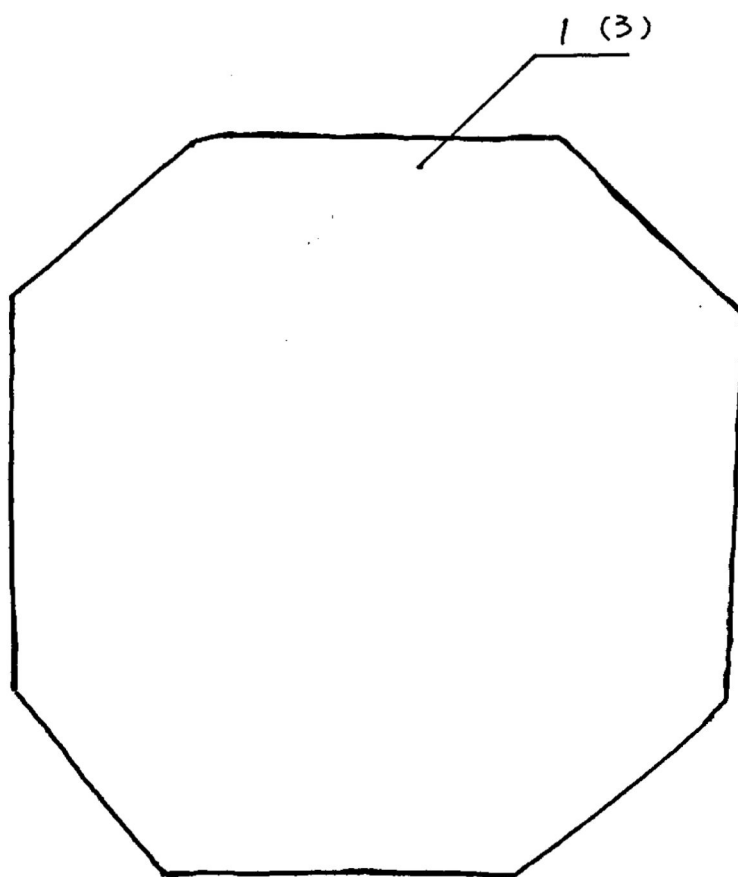
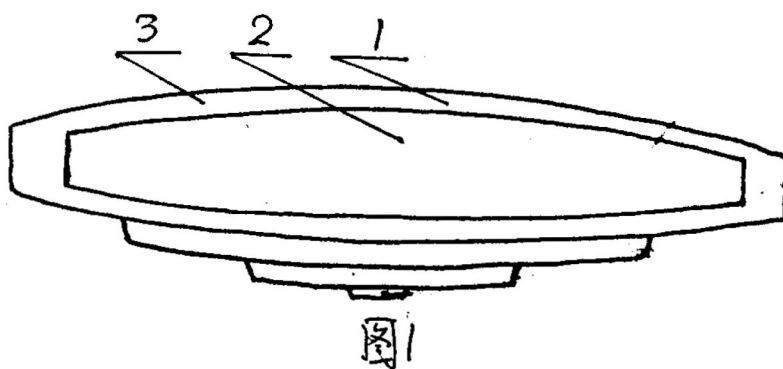


图2



[12] 实用新型专利说明书

[21] ZL 专利号 96236614.5

[45]授权公告日 1997 年 4 月 16 日

[11] 授权公告号 CN 2252038Y

[22]申请日 96.2.5 [24]颁证日 97.2.28
[73]专利权人 佛山市明阳食品有限公司
地址 528000 广东省佛山市丝织路25号
[72]设计人 罗振春

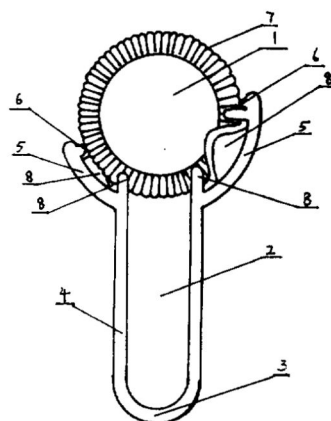
[21]申请号 96236614.5
[74]专利代理机构 佛山市专利事务所
代理人 杨启成

权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图页数 1 页

[54]实用新型名称 一种飞碟发射器

[57]摘要

一种飞碟发射器，包括飞碟及发射器，其中发射器主要由 U 形手柄，设于 U 形手柄两杆端的弧形托构成，托内侧设有压块，弧形托的弧的直径稍大于飞碟直径，两托的大小不同，两托间的最大直线距离小于飞碟的直径，飞碟边缘设有摩擦槽，本实用新型具有体积小重量轻，特别适宜儿童玩。



(BJ)第 1452 号

权 利 要 求 书

1、一种飞碟发射器，包括飞碟及发射器，其特征在于发射器主要由U形手柄，设于U形手柄两杆端的弧形托构成，托内侧设有压块，弧形托的弧的直径稍大于飞碟直径，两托的大小不同，两托间的最大直线距离小于飞碟的直径，飞碟边缘设有摩擦槽。

2、根据权利要求1所述的飞碟发射器，其特征在于托的边上设有内伸的片。

说 明 书

一种飞碟发射器

本实用新型涉及一种用于发射玩具飞碟的发射器，特别是一种将压力变成推力的发射器。

现有的玩具飞碟，均是要用手将其抛出，因而其体积相对较大，不适宜小孩玩。

本实用新型的发明目的在于提供一种能发射飞碟，特别是小飞碟的发射器，以供小孩玩耍。

本实用新型是这样实现的，包括飞碟及发射飞碟的发射器，其中发射器主要由U形手柄，设于U形手柄两杆端的弧形托构成，托内侧设有压块，弧形托的弧的直径稍大于飞碟直径，两托的大小不同，两托间的最大直线距离小于飞碟的直径，飞碟边缘设有摩擦槽。

玩弄本实用新型时，将飞碟放入托内，在U形手柄自有的弹力作用下，托通过压块夹住飞碟，这里飞碟边缘上的摩擦槽的作用是用来加大压块与飞碟间的摩擦，以防止飞碟从托中滑出。捏紧手柄，作用在手柄两杆上的压力一部分转化成对飞碟的推力，当推力大于压块与飞碟间所产生的摩擦力时，飞碟就脱离托而飞出。由于两托的大小不同，两压块作用于飞碟的推力亦不同，使飞碟从托中飞出后产生旋转，从而增加了飞碟飞行时的稳定性，减少了飞行时所遇到的阻力。

本实用新型与已有技术相比，由于采用了挤压式发射器，因而飞碟可以做得很小，便于儿童使用，发射器结构简单，制造成

本低，便于大量生产。

图1为本实用新型的构造示意图。

现结合附图和实施例对本实用新型作进一步详细描述。

本实用新型可这样实现的，包括飞碟1及发射飞碟1的发射器2，其中发射器2主要由U形手柄3，设于U形手柄3两杆4端的弧形托5构成，托5内侧设有压块6，弧形托5的弧的直径稍大于飞碟1直径，两托5的大小不同，两托5间的最大距离小于飞碟1的直径，飞碟1边缘设有摩擦槽7，为了防止飞碟1从托5中跌落，托5的边上设有内伸的片8，以便将飞碟1固定于托5内。

说明书附图

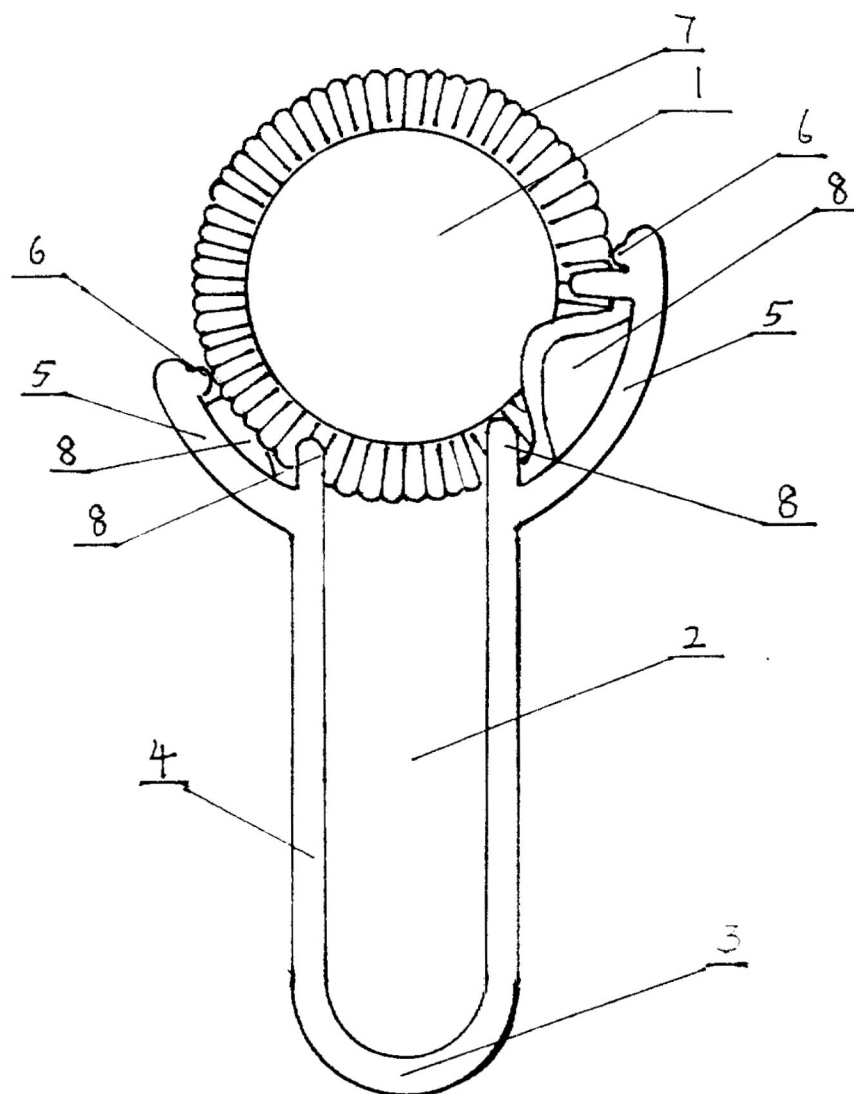


图 1



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104859850 A

(43) 申请公布日 2015. 08. 26

(21) 申请号 201510201448. 4

(22) 申请日 2015. 04. 21

(71) 申请人 王跃彬

地址 413109 湖南省益阳市沅江市草尾镇大
福村 8 组

(72) 发明人 王跃彬

(51) Int. Cl.

B64C 27/00(2006. 01)

权利要求书1页 说明书3页

(54) 发明名称

一种草帽形高效率高性能飞行器

(57) 摘要

一种草帽形高效率高性能飞行器。它是对现有直升飞机的一个改进方案 :1 将带长尾巴的机体改为园桶形 ;2 将旋翼安装在机体上方改为安装在机体腰部 ;3 将舵翼操控飞行改为舵窗操控飞行 ;4 利用上述三改所提供的条件,增加动力机台数,增加旋翼翼片数。本发明的飞行器,较之于现有的直升飞机,将得到如下增益 :1 提高有效功率 ;2 降低制造和飞行成本 ;3 可大大提高荷载能力和飞行速度 ;4 可 90 度、180 度快速变更飞行方向,大大的提高紧急避险能力 ;5 少数动力机或旋翼损坏,乃可安全降落,或者大大降低飞行器的下坠速度,使空难不发生或者严重程度降低。

1. 一种草帽形高效率高性能飞行器,其特征是:主要由园桶形机体、内齿型旋翼轮、四通舵窗、动力机、着陆架等部件组成。
2. 根据权利要求1所述的园桶形机体,其特征是:腰部稍大,腰部外面有一条环绕腰部安装内齿型旋翼轮的“凹”形槽,“凹”形槽上下开有4组16个操控飞行方向的四通舵窗,底部安装有着陆架,其他常规构造,根据需要适当安排。
3. 根据权利要求2所述的安装内齿型旋翼轮的“凹”形槽,其特征是:环绕机体腰部位位于机体重心(包括荷载)的稍上方,“凹”形槽底部开有若干(根据动力机的台数确定)动力输出齿轮窗口,动力机的输出齿轮通过该窗口与内齿型旋翼轮的内齿齿合。
4. 根据权利要求1和2所述的4组操控飞行方向的四通舵窗,其特征是:四组舵窗均匀分布于机体的4个方向,各组的4个舵窗,呈正方形排列,两个位于安装内齿型旋翼轮“凹”形槽的下方,两个位于安装内齿型旋翼轮“凹”形槽的上方,同组的4个窗口,通过机体内独立的密封空间互相连通,窗与窗的横竖距离,根据飞行器的大小灵活确定,舵窗门的大、小、开、关可控。
5. 根据权利要求1所述的内齿型旋翼轮,其特征是:安装在环绕机体腰部的凹形槽内,上下平面开有减轻轮与槽磨擦的滚柱槽,并装有滚柱,旋翼安装在该轮凸出“凹”形槽部分的上平面;为制造和安装方便,该轮可以分段制造,安装时再组合成围绕机体的整轮,其接口的结合面与其中点的园心线成30度的角度,两结合面呈锯齿状咬合,用多棵螺钉加保险垫片紧固,以防止滑动、松动、错位。
6. 根据权利要求5所述的旋翼,其特征是:旋翼的多少根据飞行器的大小而定,最少不得少于4片,大型飞行器可以有上百片旋翼,甚至更多。
7. 根据权利要求1所述的动力机,其特征是:采用现有的航空动力机,除微型飞行器外,一般不得少于3台,其中仅有一台带起动马达,起动时,首先起动带起动马达的一台,然后通过内齿型旋翼轮起动其他动力机。
8. 根据权利要求1所述的着陆架,其特征是:安装在机体的底部,为三只脚,带缓冲弹簧。

一种草帽形高效率高性能飞行器

技术领域

[0001] 本发明涉及直升飞机的改进。

背景技术

[0002] 直升飞机可以垂直起降、空中悬停,无需专用的机场跑道,十分方便于救灾救人等特需作业。因此,它是一种不可或缺的机型,而现有的直升飞机,有有效功率低、飞行速度慢、荷载能力差、避险响应速度慢等不足之处。究其原因主要有如下几点。

[0003] 1 直升飞机赖以飞行的力量是由旋翼旋转所产生的。旋翼旋转时,会将旋翼上方的空气排向下方,故造成旋翼下方出现高压,旋翼上方出现低压,

[0004] 旋翼翼面积 \times 旋翼上下面的平均气压差=旋翼所形成的升力。

[0005] 这就是直升飞机赖以荷载和飞行的主要力量来源。另外,旋翼上下面的气压差还会形成一种次要力量。如果高压作用于飞机的底部,低压作用于飞机的顶部,则次要力量会成为提高荷载能力和飞行速度的力量。反之,则会抵消旋翼所形成的升力,成为降低荷载能力和飞行速度的力量。而现在的直升飞机,其旋翼是安装在机体上方的,机体的顶部正好处于旋翼下方的高压气体中。这也就是说,其次要力量,不但没有起到提高荷载能力和飞行速度的作用,反而成为了降低荷载能力和飞行速度的力量。这可是一种双倍的功率损失。

[0006] 2 现有的直升飞机,为了操控其飞行方向,让它长了一条长长的尾巴,以安装垂直和水平舵叶,这不但增加了飞机的重量,提高了制造成本。还会增加飞机行进时的空气阻力,特别是进行改变飞行方向的操作时,其功率的损失更大。更为严重的是,如果飞机的前方,突然出现险情,不能立即停止前进、改变飞行方向或者倒退。

[0007] 3 直升飞机能够安装的旋翼数量少(美国的鱼鹰直升飞机,号称全世界最先进,它也只不过安装了3组,共12片旋翼),其叶面积有限,这是直升飞机提高荷载能力和飞行速度的最大障碍之一。更为重要的是,一旦出现旋翼折损,就有可能发生空难。

[0008] 4 直升飞机能够安装的动力机台数少,不利于加大直升飞机的动力,这是直升飞机提高荷载能力和飞行速度的另一重大障碍。一旦出现故障或损坏,其后果与旋翼折损完全相同。

发明内容

[0009] 本发明的目的是通过如下措施来克服直升飞机上述的不足之处。

[0010] 1 本发明是本人研究飞碟(UFO,以下称飞行器)的结果。飞行中的飞行器,外观形状如互相倒扣,帽檐贴合在一起的两顶草帽。机体腰部模糊的帽檐,其实是旋转着的旋翼。其结构主要由园桶形机体、内齿型旋翼轮、四通舵窗、动力机、着陆架等部件组成。

[0011] 2 园桶形机体是飞行器的主体,腰部稍大。其整体大小视用途而定,特需用途微型无人飞行器,可以小到直径仅几厘米甚至更小;大可达数十米甚至更大,还可以造成双层或者多层的。机体腰部的外面,有一条环绕腰部安装内齿型旋翼轮的凹形槽。机体上,还有4组16个操控飞行的舵窗。底部下面安装有着陆架,其它舷窗、上下机通行门道等,根据需要

适当安排。

[0012] 3 安装内齿型旋翼轮的凹形槽,应位于机体重心(包括荷载)的稍上方,既要保证飞行中关闭全部舵窗(即处于不工作状态)时,飞行器的机体能恢复为与地面垂直的状态。又要保证打开某一组舵窗(即处于工作状态)时,飞行器的机体会向相对方向倾斜。凹形槽的底部开有动力输出齿轮窗口,以保证内齿型旋翼轮的内齿能与动力输出齿轮齿合。

[0013] 4 内齿型旋翼轮安装在机体腰部外面的凹形槽内。为减轻轮与槽的磨擦,其上下下面应安装滚柱(微型机也可以用滚珠)。为制造和安装方便,该轮可以分段制造,安装时再组合成围绕机体的整轮。内齿型旋翼轮的接口结合面与其中点的园心线成 30 度的角度,两结合面呈锯齿状咬合,用多棵螺钉加保险垫片紧固,以防止滑动、松动、错位。旋翼安装在旋翼轮的上平面,以保证飞行器整体的重心在旋翼的稍下方。旋翼的大小和多少根据飞行器的大小而定。但最少不得少于 4 片(损坏一片时,乃可安全降落)。大型飞行器可以有上百片旋翼,甚至更多。

[0014] 5 四组舵窗均匀分布于机体的 4 个方向,各组的 4 个舵窗,呈正方形排列,两个位于安装内齿型旋翼轮的凹形槽的下方(以下称下舵窗),两个位于安装内齿型旋翼轮凹形槽的上方(以下称上舵窗),同组的 4 个窗口通过机体内独立的密封空间互相连通。窗与窗的横竖距离根据飞行器的大小灵活确定。舵窗门的大小开关可控。用舵窗操控飞行,只需通过开关舵窗来实现,几乎可以说不消耗能量。更为重要的是,用舵窗操控飞行方向,不但可以通过旋转机体来缓慢的改变飞行方向,它还可以在不旋转机体的情况下,快速实现 90 度、180(即倒退)变更飞行方向。这对于避开突然出现的危险是极为有利的。

[0015] 6 动力机采用现有的航空动力机。除小微型飞行器外,一般不得少于 3 台,这不但有利于增加飞行器的动力,还能保证其中一台(或者部分)动力机损坏时,乃能安全降落(或者降低下坠速度,减轻空难的严重程度)。为了减轻机重,降低制造成本,其中仅有一台带起动马达。起动时,首先起动带起动马达的一台,然后通过内齿型旋翼轮起动其他动力机。

[0016] 7 着陆架为三只脚,带缓冲弹簧,其材料的机械强度根据飞行器的大小而定。

[0017] 本发明的飞行器,较之于现有的直升飞机,将得到如下一些增益:

[0018] 1 提高了有效功率;

[0019] 2 降低了制造和飞行成本;

[0020] 3 大大提高了紧急避险的能力;

[0021] 4 可以大大的提高荷载能力和飞行速度;

[0022] 5 可以大大减少因动力机和旋翼损坏所发生的空难事件,或者大大的降低因动力机和旋翼损坏所发生的空难的严重程度。

具体实施方式

[0023] 本发明的实施主要是对飞行器的操控。而其操控是由开关舵窗来完成的。下面介绍利用舵窗来操控飞行器的原理和方法。

[0024] 1) 舵窗的工作能量来自于旋翼上下方的气压差。所以,只有当飞行器处于飞行状态时,舵窗才有可能进入工作状态。当舵窗进入工作状态时,旋翼下方的高压空气经由上下舵窗流回到旋翼上方的低气压区。这样一来,工作舵窗所在的方向,旋翼下方的高压空气就

多了一条流回到旋翼上方低压区的回路,因此,该方向旋翼下方的气压较其它方向低,而旋翼上方的气压较其它方向高;这就使得旋翼下方得到了一个往后拉的力,而旋翼上方则得到了一个同样大小往前推的力。这就使得飞行器向前倾斜,于是,飞行器就得到了一个往前飞行的分力。如果该组舵窗只打开了一下一上两个舵窗,或者舵窗的门开得较小,则拉和推的力较小,飞行器的倾斜度也小,往前飞行的分力就小,飞行速度就慢。反之,如果该组舵窗的4个窗口都被打开,且开得大,则拉和推的力就大,飞行器的倾斜度也大,飞行速度就快。

[0025] 2 因为飞行器总是向着正在工作的舵窗组的对面方向飞行。所以,我们可以通过变更工作舵窗组的措施,在不旋转机体的情况下,快速实现90度变更飞行方向(即变更为向左或向右90度方向飞行)和180度变更飞行方向飞行(即前后方向对调往回飞)。这对于紧急避险是极为有利的。

[0026] 3 对于工作中的舵窗组,如果被打开的是左下窗和右上窗。那么,旋翼下方向后拉的力就会偏左,而旋翼上方向前推的力就会偏右。因此,飞行器除了向前倾斜外,还会缓慢的向右旋转;反之,如果被打开的是右下窗和左上窗。那么,机体的旋转方向就会向左。随着机体的旋转,飞行的方向也就改变了。

[0027] 4 相对方向的舵窗组同时工作,虽能增加旋转机体的力量,加快飞行方向的变更。但与变更工作舵窗组比起来,其速度乃是微乎其微,更为重要的是,其至使机体倾斜的力量会互相抵消,所以得不偿失;相邻舵窗组同时工作时,其增加旋转机体的力量,与相对方向的舵窗组同时工作相同。其至使机体倾斜的合力(矢量和)只相当于一个舵窗组的力量,故没有意义。所以,飞行中的飞行器一般只需一组舵窗进行工作。

[0028] 5 飞行器起飞时,为了防止撞到高耸的山峰或者建筑物,最好是首先垂直(对地面而言,下同)上升,达到一定高度后,再向前飞行;降落时,也必须垂直降落,以使得机体得到安装在底部的着陆架的保护。因为飞行器的重心处于旋翼的下方,飞行中的飞行器,如果关闭所有舵窗组,则机体会自动恢复为垂直状态;而停泊中的飞行器,本来是垂直的,起飞时,如果没有操控力的干预,它自然会保持垂直状态。所以,飞行器起飞和降落时都要关闭所有舵窗组。

[0029] 6 当部分动力机或者旋翼损坏,不能支持飞行器的重量时,应立即降低飞行速度或停止向前飞行,将用于向前飞行的分力,部分或者全部转变为支持飞行器重量的力量,以阻止飞行器下坠或者降低飞行器下坠的速度,使空难不发生或者降低空难的严重程度。



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 107715467 A

(43)申请公布日 2018.02.23

(21)申请号 201711211097.0

(22)申请日 2017.11.28

(71)申请人 广州番禺职业技术学院

地址 511400 广东省广州市番禺区沙湾镇
青山湖

(72)发明人 周华 莫铨 渠川钰 吴劲梅
刘志锋

(74)专利代理机构 北京科亿知识产权代理事务
所(普通合伙) 11350

代理人 汤东风

(51)Int.Cl.

A63H 27/00(2006.01)

A63H 27/20(2006.01)

A63H 29/22(2006.01)

A63H 30/04(2006.01)

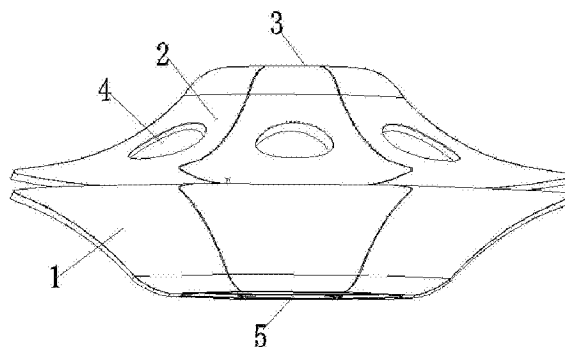
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)发明名称

一种UFO飞行器

(57)摘要

本发明涉及玩具飞行器技术领域,尤其是一种UFO飞行器,包括飞行器和遥控器,第一驱动电机安装在安装支架的中心位置上端,第二驱动电机安装在安装支架的中心位置下端,安装支架还设置有控制电路板和驱动电源,第一驱动电机和第二驱动电机均连接控制电路板,控制电路板设置第一无线收发模块,所述遥控器内设置有第二无线收发模块,第一无线收发模块与第二无线收发模块连接。本发明有益效果:本发明通过舵机控制挡板方向来达到改变气流方向实现前进后退功能,舵机相反转控制两挡板为相反方向偏转控制气流实现飞行器的转向功能,设置有第一桨叶和第二桨叶,两层桨具有更大的升力,更适合于电机转速低的飞机。而电机转速低成本就会更低。



1. 一种UFO飞行器,其特征在于:包括飞行器和遥控器,所述飞行器包括安装支架、第一罩壳、第二罩壳、第一驱动电机和第二驱动电机,所述安装支架夹持第一罩壳与第二罩壳之间,所述第一驱动电机安装在安装支架的中心位置上端,所述第二驱动电机安装在安装支架的中心位置下端,所述安装支架还设置有控制电路板和驱动电源,所述驱动电源分别为控制电路板和第一驱动电机和第二驱动电机提供电源,所述第一驱动电机和第二驱动电机均连接控制电路板,所述控制电路板设置第一无线收发模块,所述遥控器内设置有第二无线收发模块,所述第一无线收发模块与第二无线收发模块连接。

2. 如权利要求1所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述第一罩壳的上端的中间位置设置有第一吸气孔,所述第一罩壳的上端环周部设置有若干个环形分布的第二吸气孔。

3. 如权利要求1所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述第二罩壳的下端的中间位置设置有第一排气孔。

4. 如权利要求1所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述第一驱动电机通过第一转轴连接有第一桨叶。

5. 如权利要求1所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述第二驱动电机通过第二转轴连接有第二桨叶。

6. 如权利要求1所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述控制电路板还连接有舵机和分电板。

7. 如权利要求6所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述舵机和分电板均设置在安装支架上。

8. 如权利要求1所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述第一无线收发模块为2.4GHz6通道接收机。

9. 如权利要求1所述的一种UFO飞行器,其特征在于:所述遥控器设置有上下调节柄、前进后退调节柄和左右旋转调节柄。

一种UFO飞行器

技术领域

[0001] 本发明涉及玩具飞行器技术领域,尤其是一种UFO飞行器。

背景技术

[0002] 玩具,从字义上讲是指专供人玩耍的器具,更明确的指专供儿童玩儿的东西。玩具,自古以来都被人们认为是儿童们的“玩伴”,随着时代的发展,人们的物质生活的到提高,玩具不再局限于专供儿童玩耍,玩具适合儿童,更适合青年和中老年人。它是打开智慧天窗的工具,让人们机智聪明。

[0003] 电子玩具是一种运用电子技术、采用电子元器件来控制动作或产生各种声光效果的机动玩具。电子玩具是20世纪50年代起,随着电子技术的发展而产生的。最初只是在一般电动玩具的基础上应用电子技术用声音、无线电波或光波来控制玩具的动作称电子控制类玩具。

[0004] 加上近年来动漫,电影等因素对人们的影响,玩具的发展空间确实广阔。这次我们的毕业设计主要目的就是设计一款科幻的UFO飞行器,以至于满足人们对物质的追求,可以享受到动漫和电影衍生出来的玩具的乐趣。

[0005] UFO的形状是碟子,因此又叫飞碟。不明飞行物(体)或称未确认飞行物(体)(Unidentified flying object,缩写:UFO),是指不明来历、不明性质,漂浮及飞行在天空的物体。意指是只要在目击者眼中看不清或无法辨识确认的空中物体都称为UFO,台湾称为幽浮,例如胶袋、风筝之类。一些人相信它是来自其他星球的太空船,有些人则认为UFO属于自然现象。

[0006] 20世纪40年代开始,美国上空发现碟状飞行物,当时的报纸把它称为“飞碟”,这是当代对不明飞行物的兴趣的开端,后来人们着眼于世界各地的不明飞行物报告,但至今尚未发现能让科学界普遍接受的说明它们来自地外文明的证据。一些不明飞行物照片经专家鉴定为骗局,有的则被认为是球状闪电或其他自然现象,但始终有部分发现根据现存科学知识无法解释,可能是未来新的科学知识才能解释的现象。

[0007] 这种高科技飞行体,一直都是人类好奇与研究的对象,将UFO的造型用于飞行器上,设计新颖别致,采用柔美的圆形,既有现代感、未来感,又能让人远处看到产生一种错觉,以为看到真的UFO出现的。UFO造型加上遥控飞行器这一创意,相信会吸引不少青少年以及科幻爱好者的喜爱。

[0008] 因此,对于上述问题有必要提出一种UFO飞行器。

发明内容

[0009] 本发明目的是克服了现有技术中的不足,提供了一种UFO飞行器。

[0010] 为了解决上述技术问题,本发明是通过以下技术方案实现:

[0011] 一种UFO飞行器,包括飞行器和遥控器,所述飞行器包括安装支架、第一罩壳、第二罩壳、第一驱动电机和第二驱动电机,所述安装支架夹持第一罩壳与第二罩壳之间,所述第

一驱动电机安装在安装支架的中心位置上端,所述第二驱动电机安装在安装支架的中心位置下端,所述安装支架还设置有控制电路板和驱动电源,所述驱动电源分别为控制电路板和第一驱动电机和第二驱动电机提供电源,所述第一驱动电机和第二驱动电机均连接控制电路板,所述控制电路板设置第一无线收发模块,所述遥控器内设置有第二无线收发模块,所述第一无线收发模块与第二无线收发模块连接。

[0012] 优选地,所述第一罩壳的上端的中间位置设置有第一吸气孔,所述第一罩壳的上端环周部设置有若干个环形分布的第二吸气孔。

[0013] 优选地,所述第二罩壳的下端的中间位置设置有第一排气孔。

[0014] 优选地,所述第一驱动电机通过第一转轴连接有第一桨叶。

[0015] 优选地,所述第二驱动电机通过第二转轴连接有第二桨叶。

[0016] 优选地,所述控制电路板还连接有舵机和分电板。

[0017] 优选地,所述舵机和分电板均设置在安装支架上。

[0018] 优选地,所述第一无线收发模块为2.4GHz6通道接收机。

[0019] 优选地,所述遥控器设置有上下调节柄、前进后退调节柄和左右旋转调节柄。

[0020] 本发明有益效果:本发明通过舵机控制挡板方向来达到改变气流方向实现前进后退功能,舵机相反转控制两挡板为相反方向偏转控制气流实现飞行器的转向功能,设置有第一桨叶和第二桨叶,两层桨具有更大的升力,更适合于电机转速低的飞机。而电机转速低成本就会更低。

[0021] 以下将结合附图对本发明的构思、具体结构及产生的技术效果作进一步说明,以充分地了解本发明的目的、特征和效果。

附图说明

[0022] 图1是本发明的结构图;

[0023] 图2是本发明的仰视图;

[0024] 图3是本发明的第一驱动电机与第二驱动电机连接示意图。

具体实施方式

[0025] 以下结合附图对本发明的实施例进行详细说明,但是本发明可以由权利要求限定和覆盖的多种不同方式实施。

[0026] 如图1并结合图2和图3所示,一种UF0飞行器,包括飞行器和遥控器,所述飞行器包括安装支架6、第一罩壳2、第二罩壳1、第一驱动电机7和第二驱动电机9,所述安装支架夹持第一罩壳2与第二罩壳1之间,所述第一驱动电机7安装在安装支架6的中心位置上端,所述第二驱动电机9安装在安装支架6的中心位置下端,所述安装支架6还设置有控制电路板和驱动电源,所述驱动电源分别为控制电路板和第一驱动电机7和第二驱动电机9提供电源,所述第一驱动电机7和第二驱动电机9均连接控制电路板,所述控制电路板设置第一无线收发模块,所述遥控器内设置有第二无线收发模块,所述第一无线收发模块与第二无线收发模块连接。

[0027] 进一步的,所述第一罩壳2的上端的中间位置设置有第一吸气孔3,所述第一罩壳2的上端环周部设置有若干个环形分布的第二吸气孔4,所述第二罩壳1的下端的中间位置设

置有第一排气孔5。

[0028] 其中,所述第一驱动电机7通过第一转轴连接有第一桨叶8,所述第二驱动电机9通过第二转轴连接有第二桨叶10。

[0029] 此外,所述控制电路板还连接有舵机和分电板,所述舵机和分电板均设置在安装支架6上。

[0030] 其中,所述第一无线收发模块为2.4GHz6通道接收机,所述遥控器设置有上下调节柄、前进后退调节柄和左右旋转调节柄。

[0031] LED变色灯来辨别机头的方向,共轴的电机摆放方式,一对正反桨使得电机带动浆产生的扭力得以抵消,产生足够的升力使得飞行器垂直升降,同时能达到一个力矩平衡,可做到空中悬停,同时不会使得飞行器产生自旋的现象。

[0032] 由于没有尾桨,共轴式飞行器消除了单旋翼直升机存在的尾桨故障隐患和在飞行中因尾梁的振动和变形引起的尾桨传动机构的故障隐患,从而提高了飞行器的生存率。

[0033] 加入带陀螺仪稳定的飞控,使得其消除两电机的转速差所带来的自转问题,同时加入飞控,使得操作更为简单,安全。

[0034] 本发明通过舵机控制挡板方向来达到改变气流方向实现前进后退功能,舵机相反转控制两挡板为相反方向偏转控制气流实现飞行器的转向功能,设置有第一桨叶和第二桨叶,两层桨具有更大的升力,更适合于电机转速低的飞机。而电机转速低成本就会更低。

[0035] 以上详细描述了本发明的较佳具体实施例。应当理解,本领域的普通技术人员无需创造性劳动就可以根据本发明的构思做出诸多修改和变化。因此,凡本技术领域中技术人员依本发明的构思在现有技术的基础上通过逻辑分析、推理或者有限的实验可以得到的技术方案,皆应在由权利要求书所确定的保护范围内。

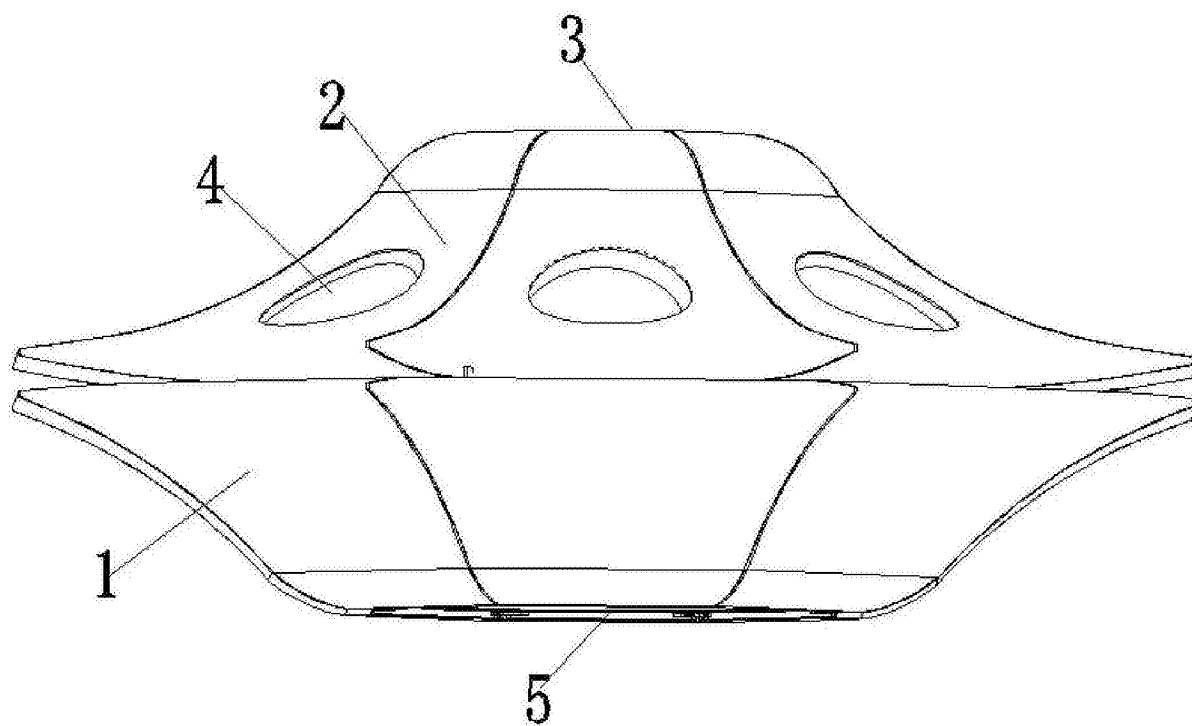


图1

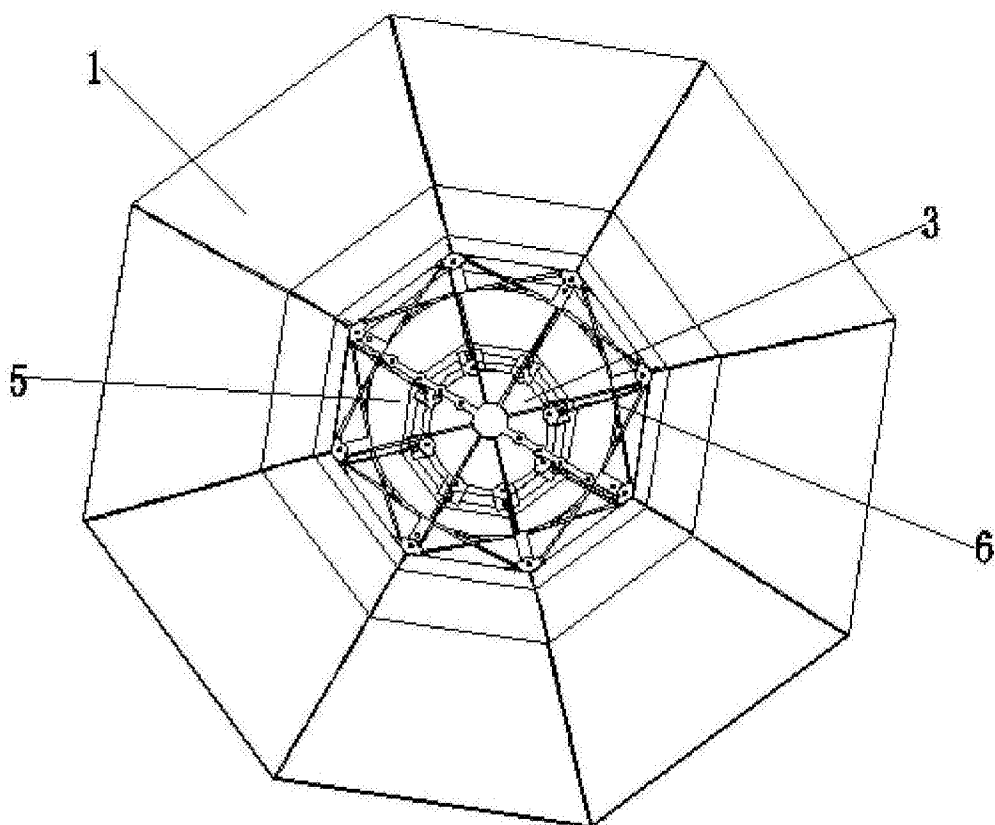


图2

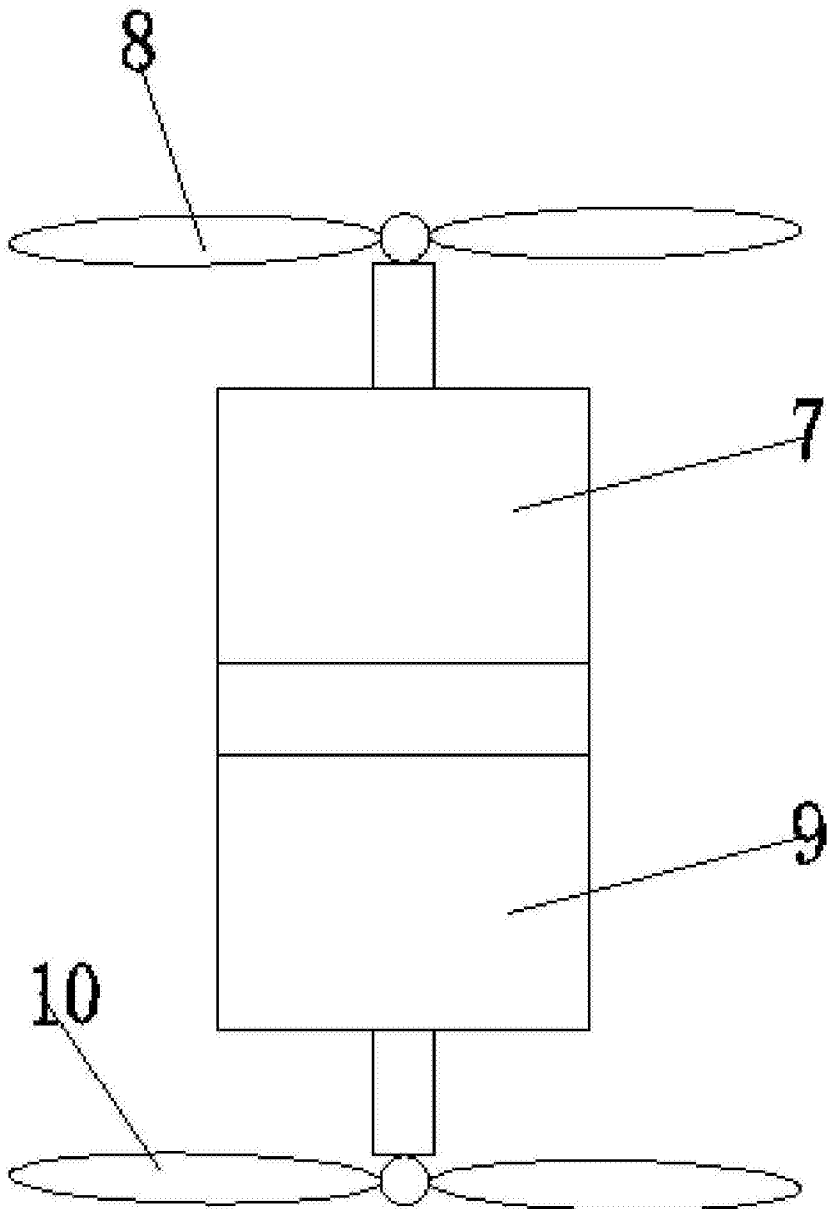


图3

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl.
F03G 3/00 (2006.01)



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200610153250.4

[43] 公开日 2008 年 3 月 5 日

[11] 公开号 CN 101135297A

[22] 申请日 2006.9.16

[21] 申请号 200610153250.4

[71] 申请人 刘铁栓

地址 472200 河南省卢氏县范里乡(村)

[72] 发明人 刘铁栓

权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

[54] 发明名称

飞碟发动机工作原理

[57] 摘要

本发明提供了一种重力发动机工作原理，因为这种重力发动机与飞碟(不明飞行物 UFO)形似故称飞碟发动机。根据说明书附图 1、附图 2、附图 3，带有重物 m 的杠杆 AB 倾斜后，B 端产生向下的压力 N 和向前推力 F ，推力 F 作用于转动轮 O，推动转动轮 O 转动。为保持 AB 的倾斜度，获得恒定的推力，在转动轮 O 上方设置转动轮 O'，AB 与下转动轮 O、上转动轮 O'的平面呈“Z”字型；B 与下轮 O 连接，A 与上轮 O'连接。杠杆 AB 采用弧形，由于离心力作用，转动时 A 端对上转动轮 O'的压力逐渐变小，B 端对下转动轮 O'的推力达到最大。这种发动机须配起动机式动机。经过特殊设计，该发动机可能产生抵消重力和空气阻力的作用。

1、本发明提供了一种重力发动机的工作原理，据该原理可生产大型重力发动机。

2、重物在杠杆 AB 的 B 端，并使之倾斜，重物 m 分解出压力 N 和推力 F 。

3、AB 和 B 端与下转动轮 O 连接，A 端与上转动轮 O' 连接，上下转动轮平面与 AB 呈“Z”字型。

4、重力 F 推动转动轮 O 转时，通过 AB 带动上转动轮 O' 转动。

5、AB 采用弧形，转动时由于离心力作用，上转动轮 O' 所受杠杆 AB 的 A 端压力逐渐变小，下轮受 B 端的推力达到最大。

6、这种发动机须配起动机（起动机或小型电动机）。

7、经过特殊设计，该发动机可能产生抵消重力、空气阻力的作用。

飞碟发动机工作原理

本发明提供了一种重力发动机工作原理；因这种重力发动机与飞碟（不明飞行物 UFO）形似，故称飞碟发动机。根据该原理可生产大型重力发动机。

根据重力的性质：附图 1、在杠杆 AB 的 B 端附近放置重物 m，B 端所受的重力远大于 A 端；附图 2、将 AB 倾斜，把 B 端放在平面上；附图 3、支点 O 受到向下的压力 N 和向前的推动 F（m 通过 AB 重力发生分解）。

附图 4、如果把 AB 的 B 端放置在水平转动的转动轮 O 上（切点上），由于推力 F 的作用，转动轮 O 就会产生水平转动。

附图 5、要使转动轮 O 连续转动，AB 在 B 端分解的推动 F 必须保持不变，因此，AB 的倾斜度也必须保持不变。在转动轮 O 的上方设置一个固定的转动轮 O'，两轮之间距离保持不变；AB 的 B 端连接下转动轮 O，A 端连接上转动轮 O'，AB 与两转动轮平面呈“Z”字型。这样，B 端产生的推力 F 保持不变，不断推动下转动轮 O 转动，并通过 AB 带动上转动轮 O' 转动。

杠杆 AB 采用孤行，转动后由于离心力作用，上转动轮 O' 所受杠杆 AB 的压力会逐渐变小，B 端对下转动轮的推力 F 会达到最大。这种发动机须配起动机（起动机或小型电动机）。

经过特殊设计的发动机，会产生抵消重力、空气阻力的作用。

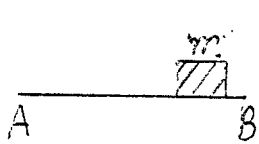


图 1

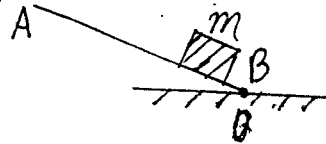


图 2

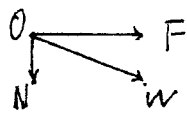


图 3

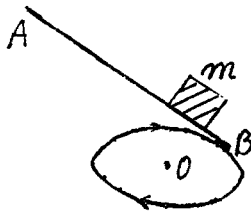


图 4

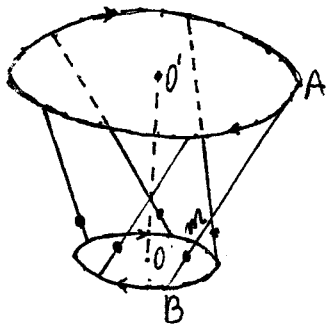


图 5



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206837464 U

(45)授权公告日 2018.01.05

(21)申请号 201720396481.1

(22)申请日 2017.04.17

(73)专利权人 广州大千装饰工程有限公司

地址 511400 广东省广州市番禺区东环街
迎新路北88号113

(72)发明人 沈锦辉

(51)Int.Cl.

A63G 1/38(2006.01)

A63G 1/30(2006.01)

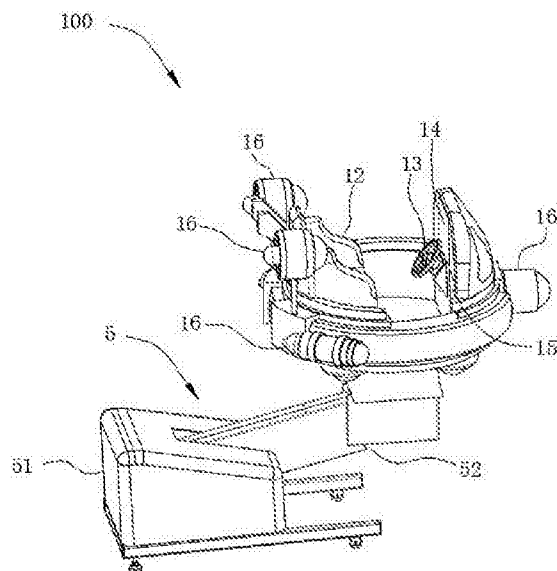
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)实用新型名称

太空飞碟机

(57)摘要

本实用新型公开了一种太空飞碟机,包括:机身,设有用于供使用者乘坐的机舱;旋转控台,设置于所述机身底部,用于带动所述机身运动;驱动装置,包括电机,减速箱和传动介质,用于驱动所述旋转控台运动;支架,包括用于支撑所述旋转控台的摆臂和用于支撑固定所述驱动装置的底座。所述太空飞碟机在摆臂和旋转控台的带动下可以升降、可以前后倾斜、可以360度旋转,具有体型小巧,运行灵活,外形美观的优点。



1. 一种太空飞碟机,其特征在于,包括:
机身,设有用于供使用者乘坐的机舱;
旋转控台,设置于所述机身底部,用于带动所述机身运动;
驱动装置,包括电机,减速箱和传动介质,用于驱动所述旋转控台运动;
支架,包括用于支撑所述旋转控台的摆臂和用于支撑固定所述驱动装置的底座。
2. 根据权利要求1所述的太空飞碟机,其特征在于,所述机身的主体为玻璃钢材料制作。
3. 根据权利要求2所述的太空飞碟机,其特征在于,所述机身还包括座椅、方向盘、显示屏、投币器和声光装置。
4. 根据权利要求1所述的太空飞碟机,其特征在于,还包括防护罩,所述防护罩包括套设所述驱动装置的第一罩体,所述第一罩体为玻璃钢材料制作。
5. 根据权利要求4所述的太空飞碟机,其特征在于,所述防护罩还包括套设所述摆臂的第二罩体,所述第二罩体为亚克力材料制作。
6. 根据权利要求1所述的太空飞碟机,其特征在于,所述传动介质包括传送轮和传送带,所述电机通过所述传送带和所述传送轮带动所述减速箱运动。
7. 根据权利要求1所述的太空飞碟机,其特征在于,所述摆臂包括与所述减速箱直接轴接,用于控制所述旋转控台前后摆动的第一摆臂。
8. 根据权利要求7所述的太空飞碟机,其特征在于,所述摆臂还包括通过链轮与所述减速箱连接,用于控制所述旋转控台上下摆动的第二摆臂。
9. 根据权利要求8所述的太空飞碟机,其特征在于,所述底座设有支撑所述第二摆臂的支撑座,所述支撑座与所述第二摆臂轴接,使所述第二摆臂两端可绕所述支撑座上下摆动。
10. 根据权利要求1所述的太空飞碟机,其特征在于,还包括复位光眼,所述复位光眼设置于所述支架和所述旋转控台,分别用于检测所述摆臂和所述机身的复位状态。

太空飞碟机

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种游乐设备,尤其是涉及一种太空飞碟机。

背景技术

[0002] 太空飞碟机可以将使用者在空中摇摆旋转,给用户带来十分刺激的游戏体验,是一种常见的游乐设备,遍布于各种游乐场所。

[0003] 传统的太空飞碟机外壳采用金属材料制成,由于自身重力较大,驱动设备不得不消耗大量的电力驱动太空飞碟机运行;另一方面由于金属材料容易被腐蚀,不仅增加维修成本,同时降低了安全性能。

发明内容

[0004] 鉴于上述问题,本实用新型提出了一种太空飞碟机,在摆臂和旋转控台的带动下可以升降、可以前后倾斜、可以360度旋转,具有体型小巧,运行灵活,外形美观的优点。

[0005] 本实用新型的提供一种太空飞碟机,包括:机身,设有用于供使用者乘坐的机舱;旋转控台,设置于所述机身底部,用于带动所述机身运动;驱动装置,包括电机,减速箱和传动介质,用于驱动所述旋转控台运动;支架,包括用于支撑所述旋转控台的摆臂和用于支撑固定所述驱动装置的底座。

[0006] 优选的,所述机身的主体为玻璃钢材料制作。

[0007] 优选的,所述机身还包括座椅、方向盘、显示屏、投币器和声光装置。

[0008] 优选的,所述太空飞碟机还包括防护罩,所述防护罩包括套设所述驱动装置的第一罩体,所述第一罩体为玻璃钢材料制作。

[0009] 进一步,所述防护罩还包括套设所述摆臂的第二罩体,所述第二罩体为亚克力材料制作。

[0010] 其中,所述传动介质包括传送轮和传送带;所述电机通过所述传送带和所述传送轮带动所述减速箱运动。

[0011] 进一步,所述摆臂包括与所述减速箱直接轴接,用于控制所述旋转控台前后摆动的第一摆臂。

[0012] 进一步,所述摆臂还包括通过链轮与所述减速箱连接,用于控制所述旋转控台上下摆动的第二摆臂。

[0013] 其中,所述底座设有支撑所述第二摆臂的支撑座,所述支撑座与所述第二摆臂轴接,使所述第二摆臂两端可绕所述支撑座上下摆动。

[0014] 优选的,所述太空飞碟机还包括复位光眼,所述复位光眼设置于所述支架和所述旋转控台,分别用于检测所述摆臂和所述机身的复位状态。

[0015] 相对于现有技术,基于本实用新型提供的太空飞碟机在摆臂和旋转控台的带动下可以升降、可以前后倾斜、可以360度旋转,体型小巧,运行灵活;机身采用玻璃钢,玻璃钢是一种常见的环保设备制作材料,轻便节约电力且美观耐用;第一罩体为玻璃钢材料制作,第

二罩体为亚克力材料制作,满足强度的前提下美观,选材合理;支架和旋转控台多处设有复位光眼,便于精确控制摆臂和机身的复位。。

[0016] 本实用新型的这些方面或其他方面在以下实施例的描述中会更加简明易懂。

附图说明

[0017] 为了更清楚地说明本实用新型实施例中的技术方案,下面将对实施例描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本实用新型的一些实施例,对于本领域技术人员来讲,在不付出创造性劳动的前提下,还可以根据这些附图获得其他的附图。

[0018] 图1为本实用新型太空飞碟机的一种实施例的分解图;

[0019] 图2为本实用新型太空飞碟机的一种实施例的组装图。

具体实施方式

[0020] 为了使本技术领域的人员更好地理解本实用新型方案,下面将结合本实用新型实施例中的附图,对本实用新型实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅仅是本实用新型一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例,本领域技术人员在没有作出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本实用新型保护的范围。

[0021] 请参照图1和图2,本实用新型提供一种太空飞碟机100,包括:机身1,旋转控台2,驱动装置3、支架4和防护罩5。

[0022] 所述机身1设有机舱11、座椅12、方向盘13、显示屏14、投币器15和多个声光装置16。所述机舱11和所述座椅12用于供使用者乘坐;所述方向盘13和所述显示屏14用于供使用者控制方向;所述声光装置16设置于所述机身1四周,用于发出光亮和声音,带来酷炫效果。优选的,所述机身1的主体为玻璃钢材料制作。

[0023] 所述旋转控台2设置于所述机身1底部,用于带动所述机身1运动。所述旋转控台2包括外壳21,收容于所述外壳21的转盘22,以及自所述外壳21向下延伸的连接部23。所述转盘22可带动所述机身1进行360度旋转。

[0024] 所述驱动装置3包括电机31,减速箱32和传动介质33,用于驱动所述旋转控台2运动;所述传动介质33包括传送轮331、传送带332和链轮333,所述电机31通过所述传送带332和所述传送轮331带动所述减速箱32运动。

[0025] 所述支架4包括用于支撑所述旋转控台2的摆臂41和用于支撑固定所述驱动装置3的底座42。所述摆臂41一端与所述连接部23通过销钉固定。所述摆臂41包括与所述减速箱32直接轴接,用于控制所述旋转控台2前后倾斜摆动的第一摆臂411;通过链轮333与所述减速箱32连接,用于控制所述旋转控台2上下摆动的第二摆臂412。所述底座42设有支撑所述第二摆臂412的支撑座421,所述支撑座421与所述第二摆臂412轴接,使所述第二摆臂412两端可绕所述支撑座421上下摆动。

[0026] 所述防护罩5包括套设所述驱动装置3的第一罩体51,和套设所述摆臂41的第二罩体52。其中,所述第二罩体52分为沿所述摆臂41方向延伸的第一段521和设置于所述旋转控台2正下方的第二段522。优选的,所述第一罩体51为玻璃钢材料制作;所述第二罩体52为亚

克力材料制作。

[0027] 作为一种实施例,所述太空飞碟机100还包括复位光眼6,所述复位光眼6设置于所述支架4和所述旋转控台2,分别用于检测所述摆臂41和所述机身1的复位状态。

[0028] 与现有技术相比,本实用新型所述太空飞碟机具有以下优点:

[0029] (1)在摆臂和旋转控台的带动下可以升降、可以前后倾斜、可以360度旋转,体型小巧,运行灵活。

[0030] (2)机身采用玻璃钢,玻璃钢是一种常见的环保设备制作材料,轻便节约电力且美观耐用。

[0031] (3)第一罩体为玻璃钢材料制作,第二罩体为亚克力材料制作;满足强度的前提下美观,选材合理。

[0032] (4)支架和旋转控台多处设有复位光眼,便于精确控制摆臂和机身的复位。

[0033] 以上对本实用新型所提供的一些实施例进行了详细介绍,对于本领域的一般技术人员,依据本实用新型实施例的思想,在具体实施方式及应用范围上均会有改变之处,综上所述,本说明书内容不应理解为对本实用新型的限制。

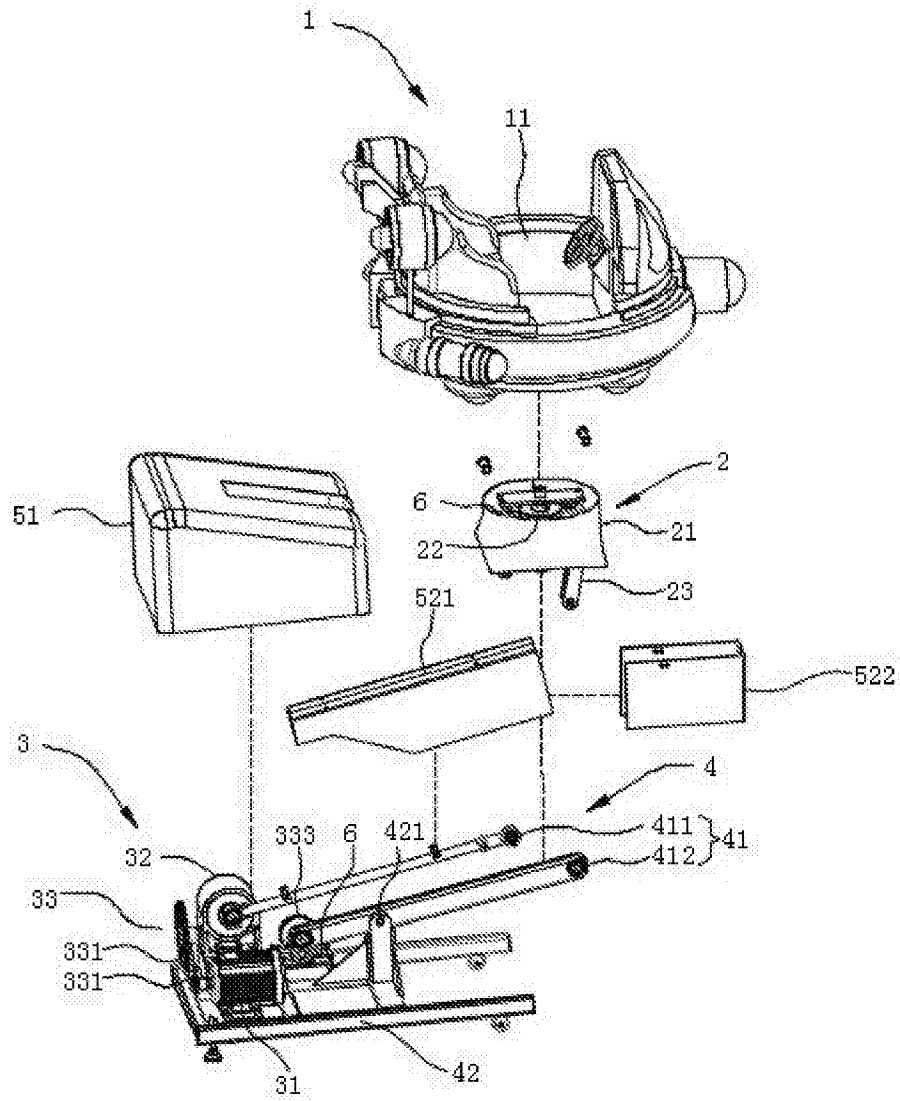


图1

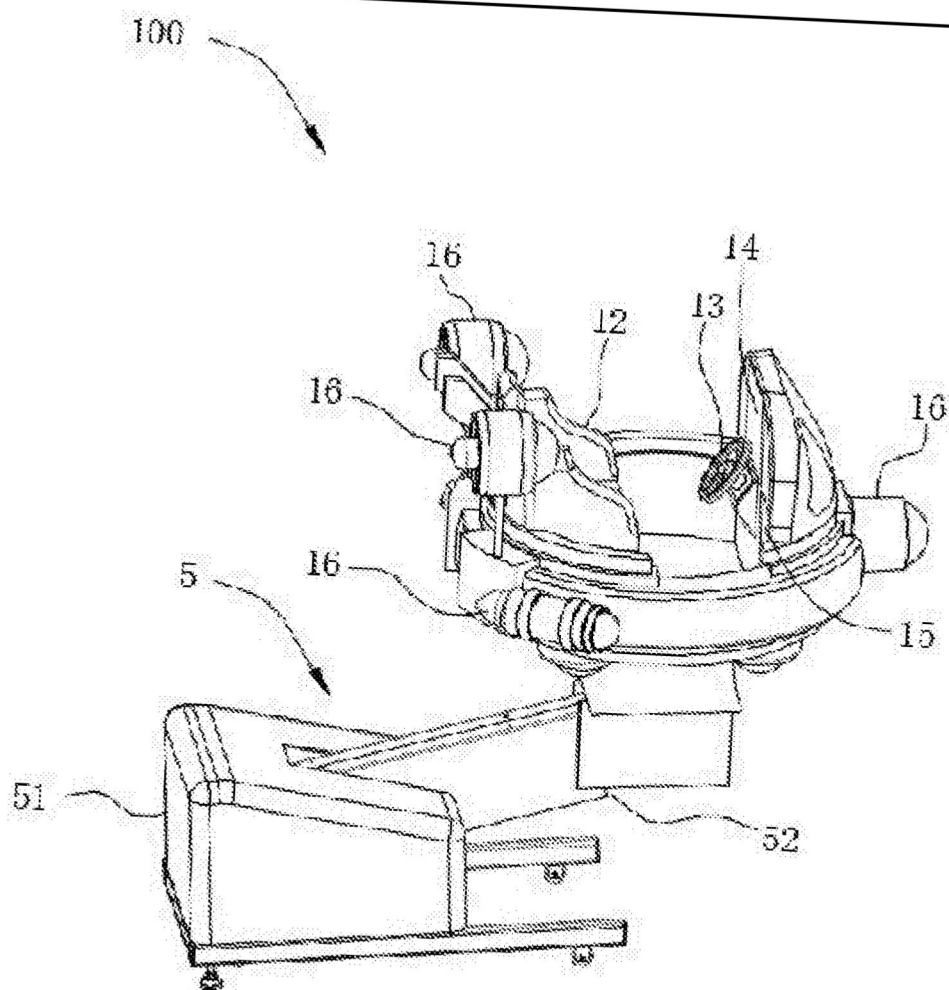


图2



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 106564598 A

(43) 申请公布日 2017. 04. 19

(21) 申请号 201510676614. 6

(22) 申请日 2015. 10. 08

(71) 申请人 陈弘恒

地址 222022 江苏省连云港市海州区陈户村
陈户庄 73 号

(72) 发明人 陈弘恒

(51) Int. Cl.

B64C 39/06(2006. 01)

权利要求书1页 说明书1页 附图1页

(54) 发明名称

一种飞碟

(57) 摘要

一种飞碟,包跨外壳和主体。外壳根据需要设置形状,主体为 1 ~ n 个转子,转子也更具需要设置形状。每组转子 (1 ~ n 个) 旋转方向是相对的,平衡的。用能量流 (如电磁) 或物质流 (如液体) 推动各转子高速旋转,以各转子产生的离心力 (离心力来自推动力) 合力,推动飞行器前进,改变离心力合力大小改变速度 (能瞬间加速最大或瞬停),改变离心力合力方向改变前进方向 (能直角转弯),离心力合力抵消 (或无离心力) 停止 (悬停)。磁动力时雷达看不到。

1. 一种飞碟,包跨外壳和主体,其特征在于:外壳跟具需要可设置为蝶形.球形.圆柱形.金字塔形等各种形状;主体为 $1 \sim n$ 个转子,转子可以是球形.圆柱形.圆盘形.圆锥形.多面体型。是依靠离心力飞行的飞行器。能避开雷达扫描。

2. 根据权利要求1所属的飞碟,其特征在于:转子是用能量流(如磁)或物质流(如液体),离心力方向推动各转子高速旋转的。

3. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:每组转子($1 \sim n$ 个)旋转方向是相对的,平衡的。

4. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:用改变离心力大小改变前进速度,改变离心力方向改变前进方向,离心力抵消(或无离心力)停止。

5. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:表面有磁性,能避开雷达扫描。

一种飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及航空航天领域,是一种飞碟。

背景技术

[0002] 目前的飞行器是通过空气浮力(如飞机)和反作用力(如火箭)工作的。对 UFO(飞碟)一些怪异特征无法解释,如悬停,直角转弯,瞬停,瞬间加速最大,雷达扫描不到等。

发明内容

[0003] 本发明要解决的技术问题是针对现有技术的不足,提出一种通过离心力飞行的方法。可以解释飞碟的各种怪异现象,如悬停,直角转弯,瞬停,瞬间加速最大,雷达扫描不到等。

[0004] 本发明要解决的技术问题是通过以下技术方案来实现的,一种飞碟,包括外壳和主体,其特点是外壳根据需要设置为蝶形、球形、圆柱形、金字塔形等各种形状;主体为 1-n 个转子,转子可以是球形、圆柱形、圆盘形、圆锥形等。

[0005] 本发明要解决的问题还可通过以下措施来进一步实现,用物质流(如气体)或能量流(如电磁),在离心力方向推动各转子高速旋转。

[0006] 本发明要解决的问题还可以通过以下措施来进一步实现,本飞碟是依靠离心力飞行的,离心力来自推动力,离心力的合力就是飞碟的前进作用力,离心力的合力方向就是飞碟的前进方向,改变离心力合力方向就可改变飞碟前进方向(可直角转弯),改变离心力合力大小就可改变前进速度(可瞬间加速最大),离心力合力抵消停止(悬停,瞬停)

[0007] 本飞碟磁动力时雷达扫描不到,可悬停,直角转弯,瞬停,瞬间加速最大。没有人们心目中的惯性。

附图说明

图 1 图 2 为本发明飞碟的结构简图

具体实施方式

[0008] 其中一款,磁动力,外壳为蝶形。转子为圆盘形,两组,每组两个。分布在外壳内三维空间的 X,Y,Z 轴上,围绕中心点 O,一组在 X 轴上,平行 XY 轴,一组在 Z 轴上,平行 YZ 轴。转子为永磁体或电磁体,向外为单磁极,转子外围有一圈相对应的定子线圈,定子线圈 360 度任意一点可产生单磁极,本点单磁极可与转子磁极同性相斥(或异性相吸)产生沿离心力方向的推力,推动转子高速旋转。

[0009] 需要飞行时,就使各定子某一点产生单磁极,让两组转子离心力合力指向需要运动的方向即可。悬停时,无离心力或离心力合力抵消。

[0010] 上面说的单磁极的另一极导出飞碟,使飞碟表面产生磁性。雷达就扫描不到了。

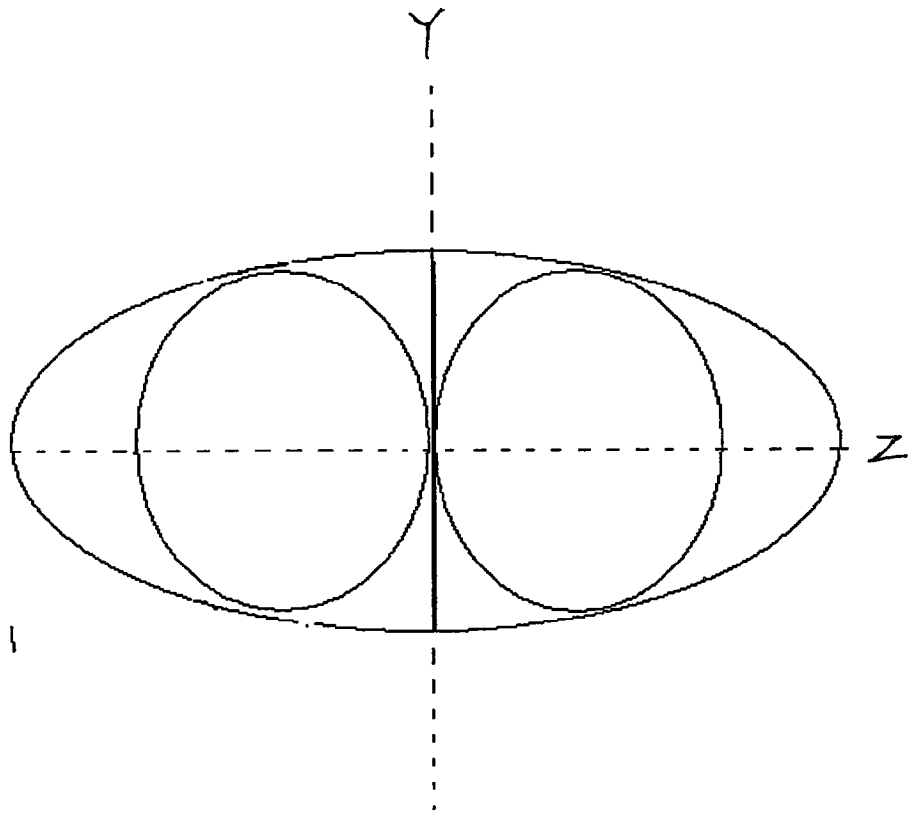
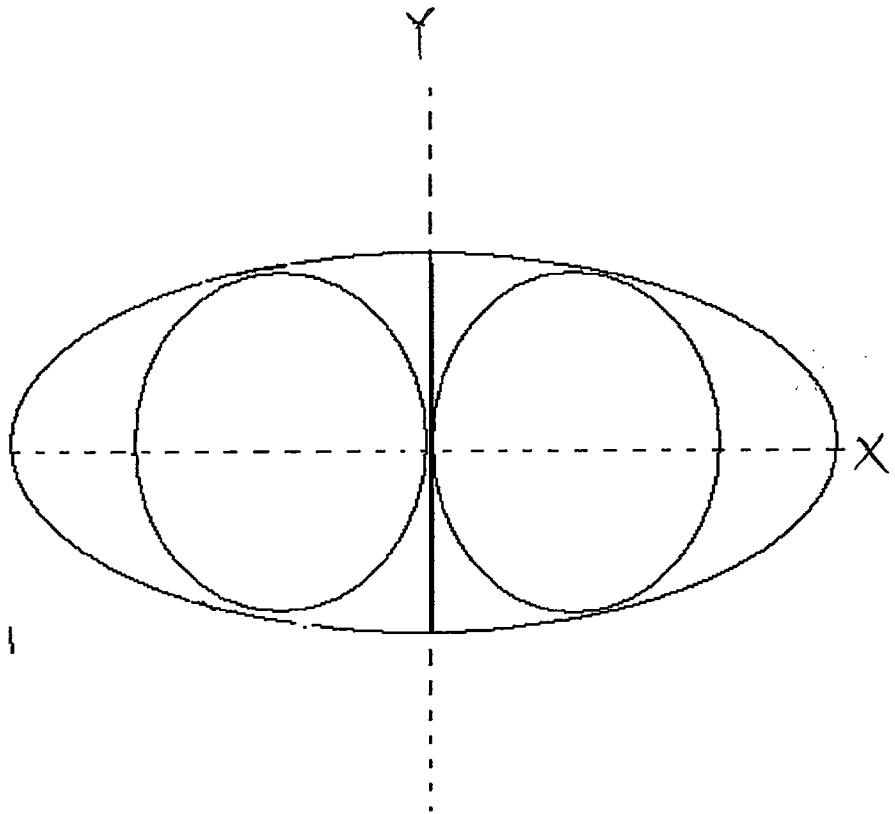


图 1 图 2

[19]中华人民共和国国家知识产权局

[51]Int. Cl⁷

B64C 29/02

[12] 发明专利申请公开说明书

[21] 申请号 00111680.0

[43]公开日 2001 年 8 月 22 日

[11]公开号 CN 1309056A

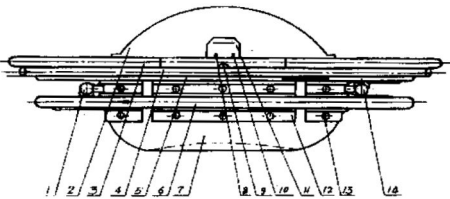
[22]申请日 2000.2.16 [21]申请号 00111680.0
[71]申请人 徐际长
地址 200080 上海市四川北路四川里 41 号 207 室
[72]发明人 徐际长

权利要求书 1 页 说明书 4 页 附图页数 7 页

[54]发明名称 热动力飞碟

[57]摘要

本发明公开了一种飞行器——热动力飞碟,由低矮的圆柱状容器样、设有操纵系统及热动力的碟体和套装其上带有多层碟翅的翅轨构成。其形状、性能类如传说中的飞碟,具有垂直升降、陆上滑行、空中悬停、贴地和高空飞行、极简单、推重比升力比极大、发生空中停车事故也不会坠落而只会飘落等特点。



ISSN 1008-4274

知识产权出版社出版

权 利 要 求 书

1、 一种飞行器——热动力飞碟，由圆柱状容器样带有操纵系统的碟体、一层以上套装于环所述碟体固装的翅轨之上状如碟边可绕所述碟体旋转的碟翅和热动力机等构成，其特征是：所述热动力机为固装于所述碟体之上、两所述碟翅之间、一台以上的喷气发动机；在每层所述碟翅上固装有一圈以上的与所述发动机相对应的受力板。

2、 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述翅轨由一段以上同一圆心的带有一条以上由滚珠板形成滑轨的弧形轨道段构成。

3、 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述操纵系统由空压机、一种以上的开关、气管和操纵杆等组成。

4、 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：在所述碟体低部，即所述碟体底舱内含装有三只以上的由滚珠形成滑行轮的可伸缩撑脚。

5、 根据权利要求1所述飞碟，其特征是：所述碟体盖由一只以上的真空吸盘固定。

说明书

热动力飞碟

本发明涉及飞行器，尤其是可垂直升降的热动力飞碟。

飞碟，已是被人类神化了并追逐了几十年的梦寐以求的飞行器，被称为神秘飞行物（UFO）。仔细研究传说中的“UFO”，其优越的性能确是令人着迷，人类应该尽快拥有真正的飞碟。

本人 98 年申请的申请号为 98110846.6，公开号为 CN1235907A 的发明专利申请给出了“可在水下潜航的飞碟”的设计方案。但是飞碟不应只有一种设计，而且该设计使用的磁动机驱动也不够直接，也就不够经济，还由于虽然稀土永磁铁的磁通量很大，但还是不适合造巨型飞碟的。

本发明的目的就是提供另一种飞碟设计方案——热动力飞碟。相对上述发明所使用的磁动机（冷动力）而言，本发明采用了热动力（喷气发动机）驱动结构。在不需要潜航的场合中，本发明就更实用，也更简单易造、更经济。

也因为本发明提供的飞碟是另一种结构，可与前述发明相辅相成，使飞碟的应用领域更为宽广，共同体现飞碟这一新型飞行器家族的迷人的风采和强大的生命力。

为了实现上述目的，本发明采用了由低矮的圆柱状容器样带有操纵系统的碟体，一层以上套装于环所述碟体固装的翅轨之上的状如碟边、可绕所述碟体旋转的碟翅及热动力机等构成。所述热动力机为固装于碟体中段外侧一台以上的喷气发动机；在所述碟翅上装有一圈以上的与发动机喷出气流相对应的受力板。

上述翅轨是多段同一圆心的由滚珠板形成的滑轨的弧形轨道段构成。

所述操纵系统是由空压机和多种开关、磁阀或直接由连杆控制的阀门、气管及操纵杆等构成。

在所述碟体的底部，即所述碟体下舱内含装有多只用滚珠作为滑行轮的撑

脚。

在所述碟体口部设有球冠形透明舱盖，并由真空吸盘固定。

当喷气发动机发动后，受力板获得驱动力，固装有受力板的碟翅获得旋转力，飞碟也就得到升力和推重力。由于现有喷气机的外形尺寸从大型到小型都有，因此制成飞碟的大小型号均易选择，有利于制成巨型飞碟，而且结构极为简单，更为经济。

热动力飞碟与上述“可在水下潜航的飞碟”一起，可形成飞碟家族中不同的产品，可适合不同工作任务的需要，是不可互相替代的。

下面结合附图对本发明实施例作进一步详细描述。

图 1 是本发明热动力飞碟去受力板前视图。

图 2 是本发明热动力飞碟右侧去受力板（四分之一剖）视图。

图 3 是图 2 的俯视图。

图 4 是图 2 “I” 处放大图。

图 5 是下碟翅主视图。

图 6 是图 5 的俯视图。

图 7 是由液压缸形成的撑脚竖向剖视图。

图 8 是热动力飞碟中喷气发动机安装位置和安装角度图（飞碟右侧视图）。

图 9 是图 8 的俯视图。

图 10 是本发明热动力飞碟中操纵系统布局俯视图。

参照图 1、图 2、图 3、图 4，由碟体墙 7 形成的碟体为圆柱状容器样，其上有透明碟舱盖 2，固装在碟体上的右发动机 1 与左发动机 14 均处在上碟翅 5 与下碟翅 6 之间，在上碟翅 5 的上方有与气管 3 连接的护圈 4（详见图 4），由多段同心弧段构成的翅轨 12 由紧固件 13 固定于碟体之上。在翅轨 12 上设有滚珠板 30，在驾驶座 11 的正前方设有右操纵杆 8 和左操纵杆 10，在气管 3 前方尖顶处设有朝向碟首前下方的前气口 9，碟尾部和两侧还设有尾气口 15、右

气口 17、左气口 17'、右中气口 21、左中气口 21'。在护圈 4 上设有尾灯 25、舷灯 26。碟舱盖 2 由定位轴 18 定位，盖 2 可绕轴 18 左右旋转（打开或关闭）。盖 2 的口部设有多个凸出半圆平面 20，在 20 的下方可对应的各设一个手动或电动真空吸盘。可固定碟舱盖 2，为了推移方便，还可在盖内合适处安装一只由真空吸盘固定的把手。在碟舱口处固贴有水密垫 24。在碟舱内设有隔板 22，由液压缸形成的撑脚 23 固装于隔板 22 与碟底板 38（详见图 7）之间。

参照图 4、图 5、图 6。图 5、图 6 共同示出下碟翅 6 结构（上碟翅与此相同，但装配时呈倒扣状——与此相反）。在碟翅上固装有受力板 35，翅叶 33 由内轭圈 32、外轭圈 34 固定。

如图 7 所示，撑脚 23 由单出杆液压缸形成，设有油孔 36、液压杆 37、减震弹簧 39、活塞 40、滚珠 42、由夹头 41 夹紧。

图 8、图 9 共同示出右发动机 1 和左发动机 14 的安装位置及安装角度。右发动机 1 的喷口朝向下方，左发动机 14 的喷口朝向上方。两发动机的喷口朝向以与固装于碟翅上的受力板的受力方向定（见图 5、图 6 上表示受力方向的直线箭头）。必要时两发动机的位置也可前移或后移，但应该对称。如果用 4 台或 6 台发动机时，应考虑每层碟翅受力的对称性。如果采用喷口平仰角可调发动机或喷口固定朝向一侧的发动机，即可将发动机安装成其轴线垂直于碟体竖向轴线的姿态。

图 10 上的粗虚线表示由空压机 47 连通各气管的连通线路，细虚线表示操纵作用点（开关）对各气口的控制连线。每一细虚线箭头表示一只开关所连通的阀门。图中粗实线表示气管的实际连通状态。

当两台发动机同时启动后，从右发动机 1 喷口喷出的气流吹动固装有受力板 35 的下碟翅 6，使下碟翅 6 获得顺时针方向旋转的驱动力；左发动机 14 发动后吹动固装有受力板 35 的上碟翅 5 旋转。两碟翅上的翅叶将空气向下压迫，使飞碟获得升力和推重力。

驾驶员将右操纵杆 8 向前推时，可开启通往尾气口 15 的阀门（见图 10），

使空压机 47 中的高压空气从向下开口的尾气口 15 中喷出——碟尾抬起、碟首下降。当右操纵杆 8 向后拉时，前气口 9 喷出高压气体——碟首抬起、碟尾下降。当左操纵杆 10 向前推时，打开右气口 17，高压空气从朝向碟右下方气口喷出，使碟右侧抬起。当左操纵杆 10 向后拉时，气口 17' 喷气，碟左侧抬起。气口 17 和 17' 共同调节飞碟左右平衡。左操纵杆摆动方向亦可改为左右摆动方向，此时对摆动结果作出相应改动即可。

当驾驶员踏开左脚踏开关 48 时，右中气口 21 向飞碟右后方喷气，飞碟左转向；当驾驶员踏开右脚踏开关 49 时，左中气口 21' 喷气，使飞碟右转向。

因为俯视图上的飞碟呈正圆形，其各向上的转向力矩相等，转向所需推力也就极小，因此用空气舵是可行的。为了减小噪音，可在各气口上装上消音器。

两发动机在同一时刻的供油量应该一致。

飞碟的油舱可设在下舱内，为了飞行中的飞碟能较好平衡，油舱可用多块底部连通的竖向焊固的隔板隔成小舱。在近高温处可加厚隔热层。

可备一“F”型短梯，上下碟舱时将“F”型梯的缺口卡住气管，以免踏坏碟翅。

在必要时，亦可将各功能气口数改为多只，并使各气口¹³形成一个近似的圆形。

说明书附图

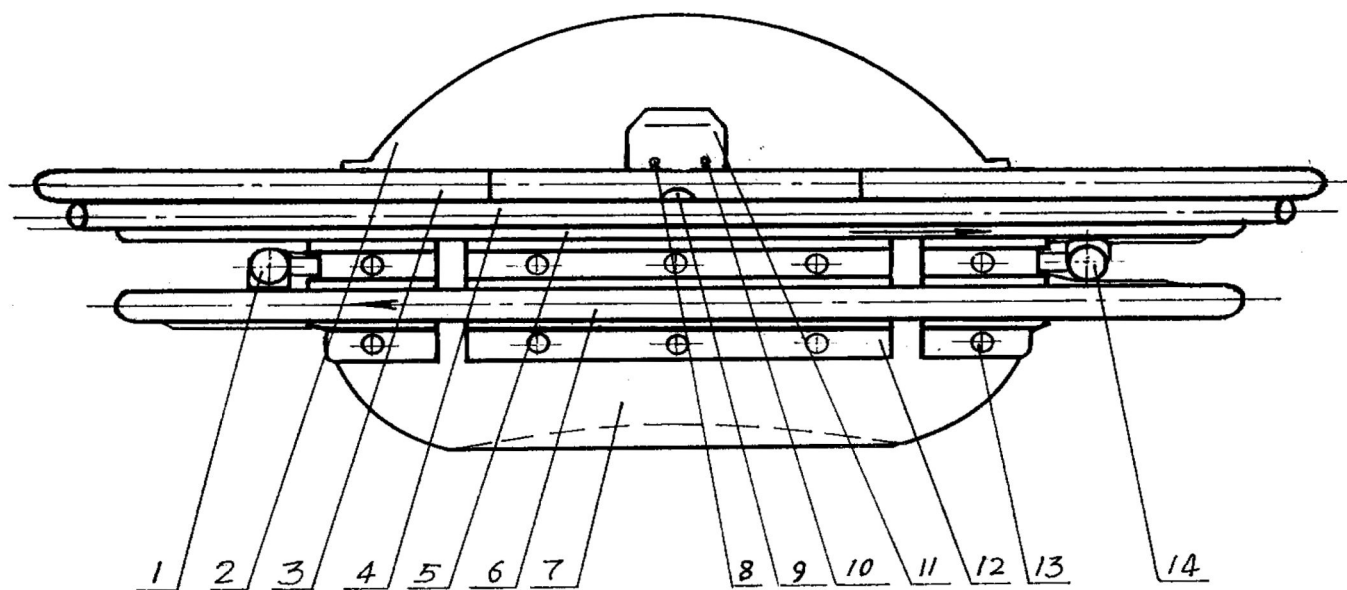
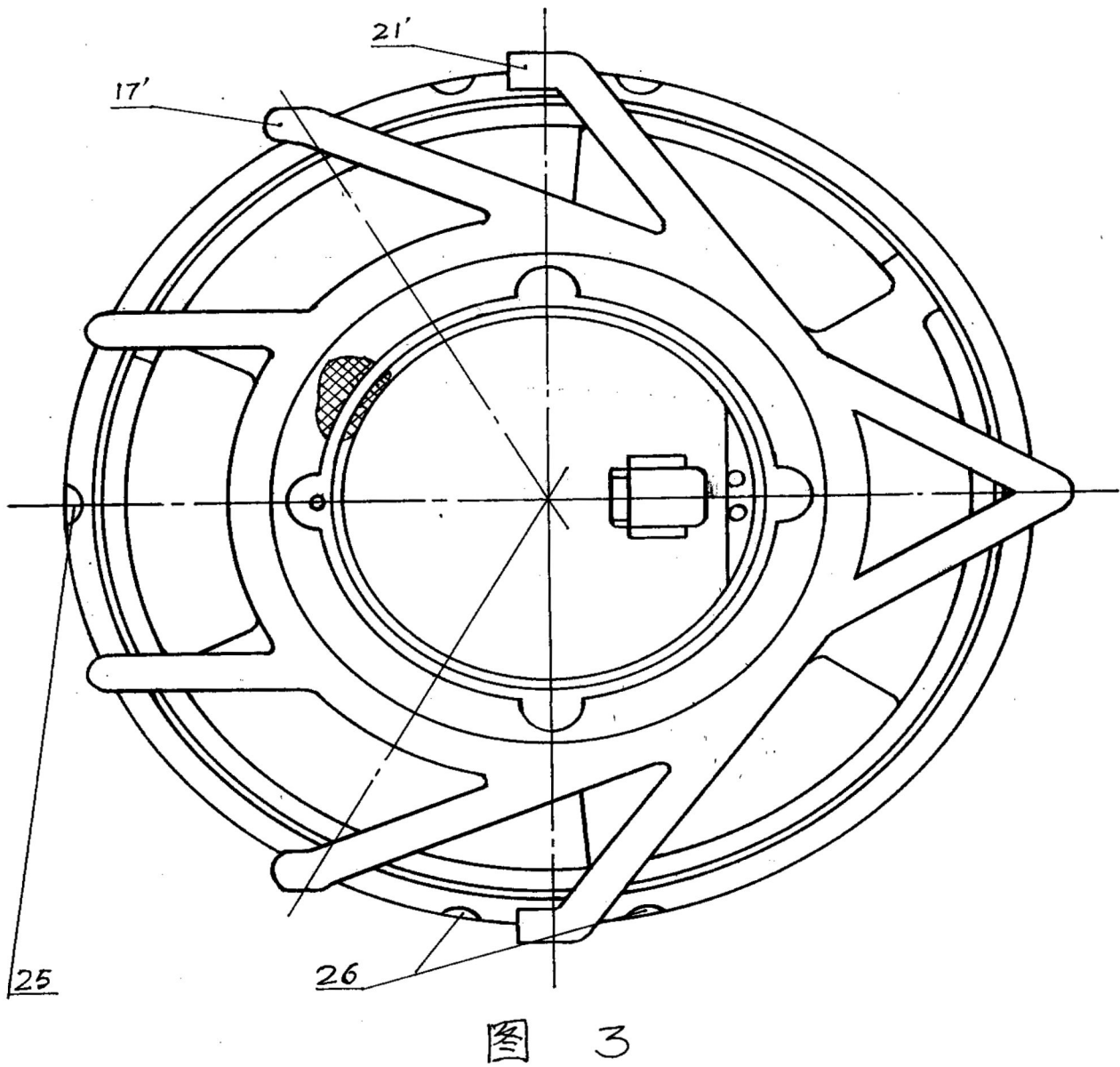
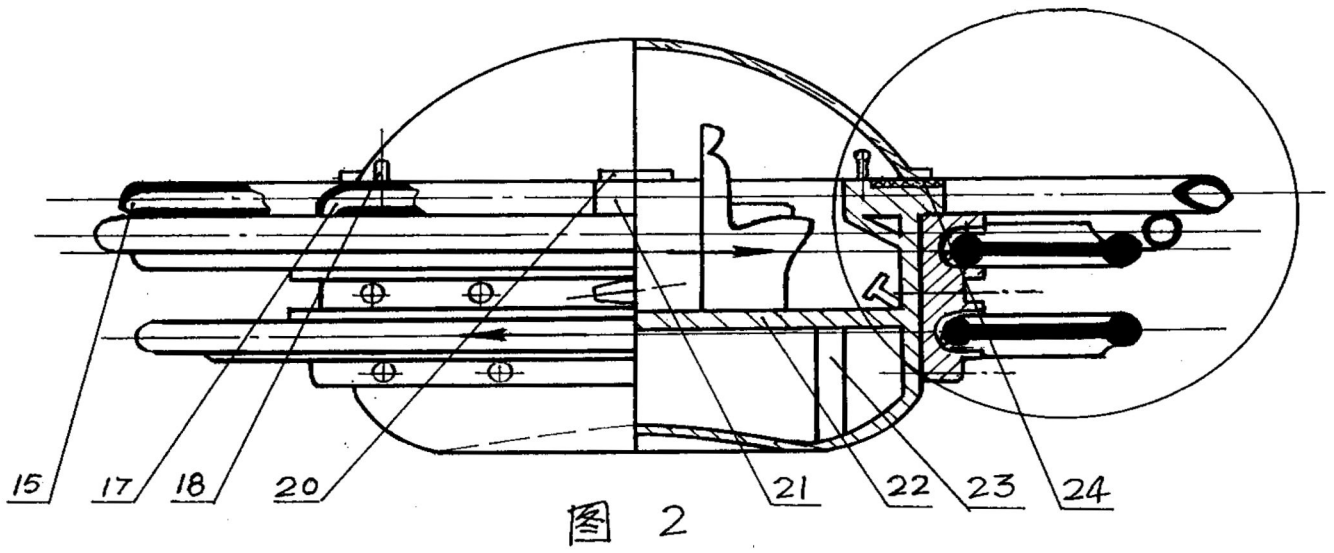


图 1



$\frac{1}{\alpha=1}$

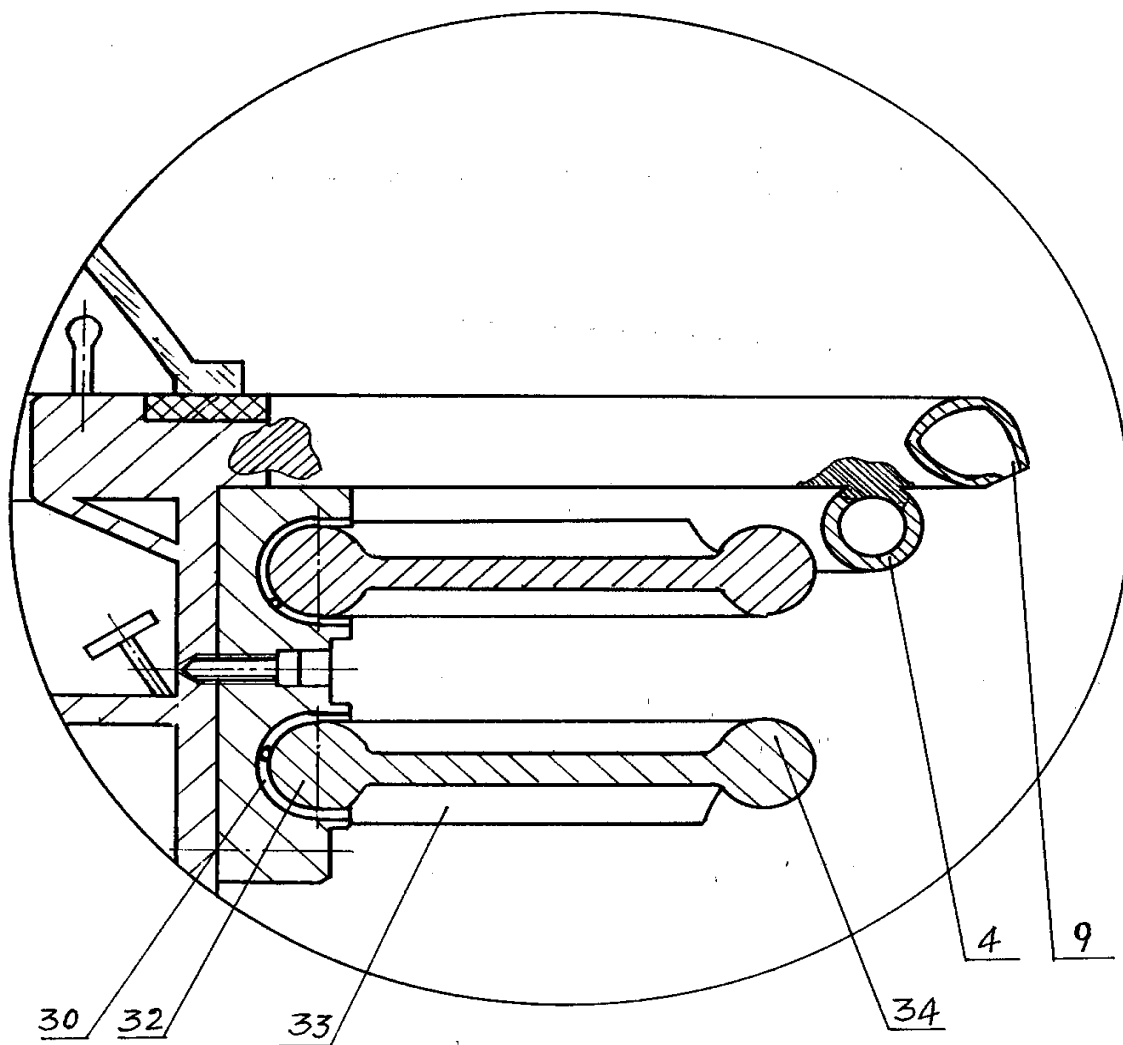


图 4

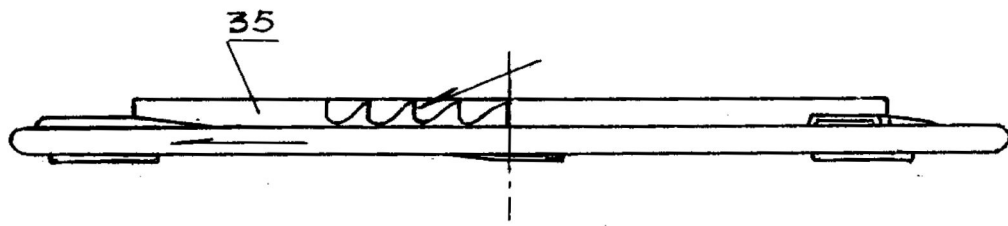


图 5

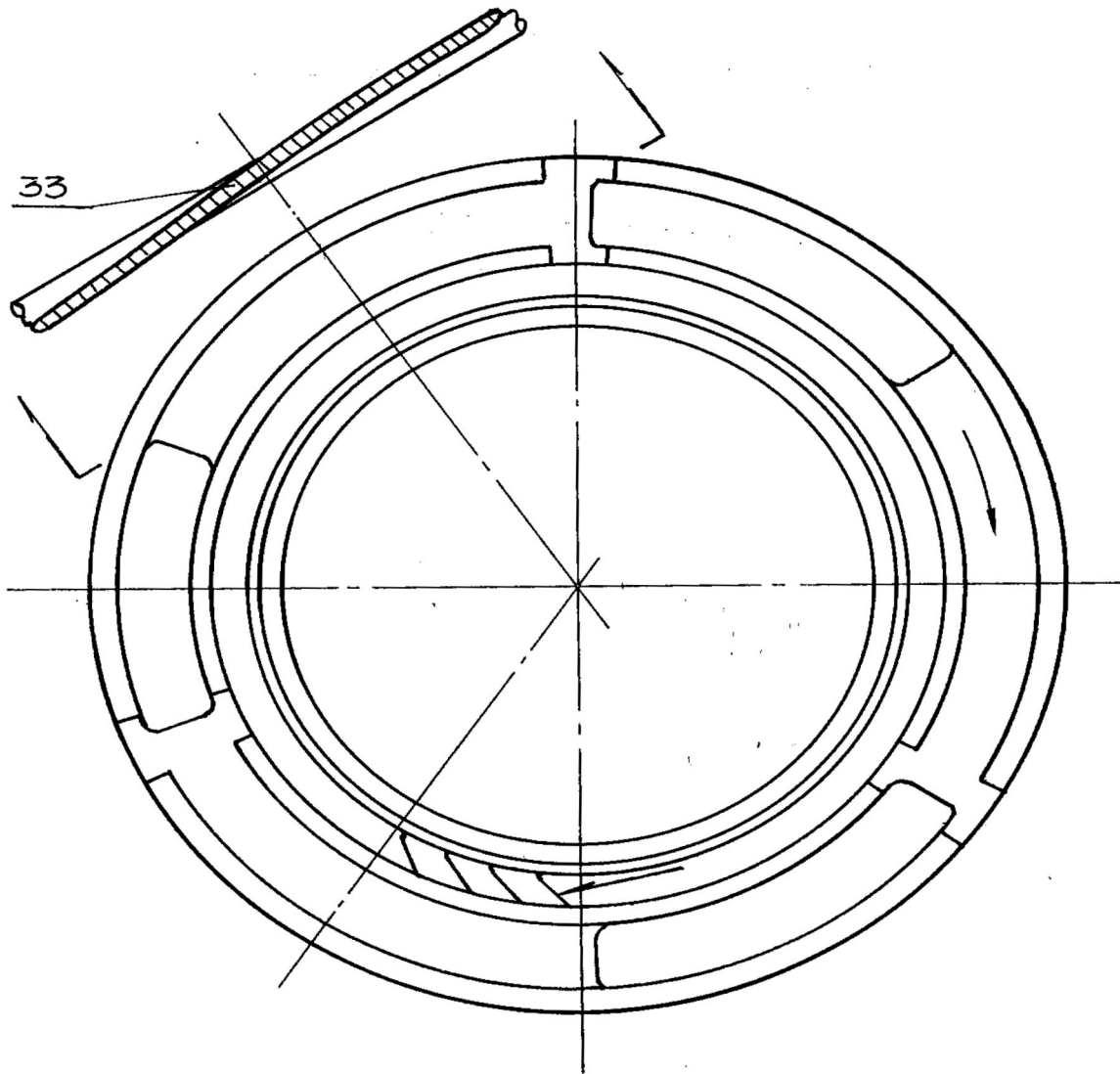


图 6

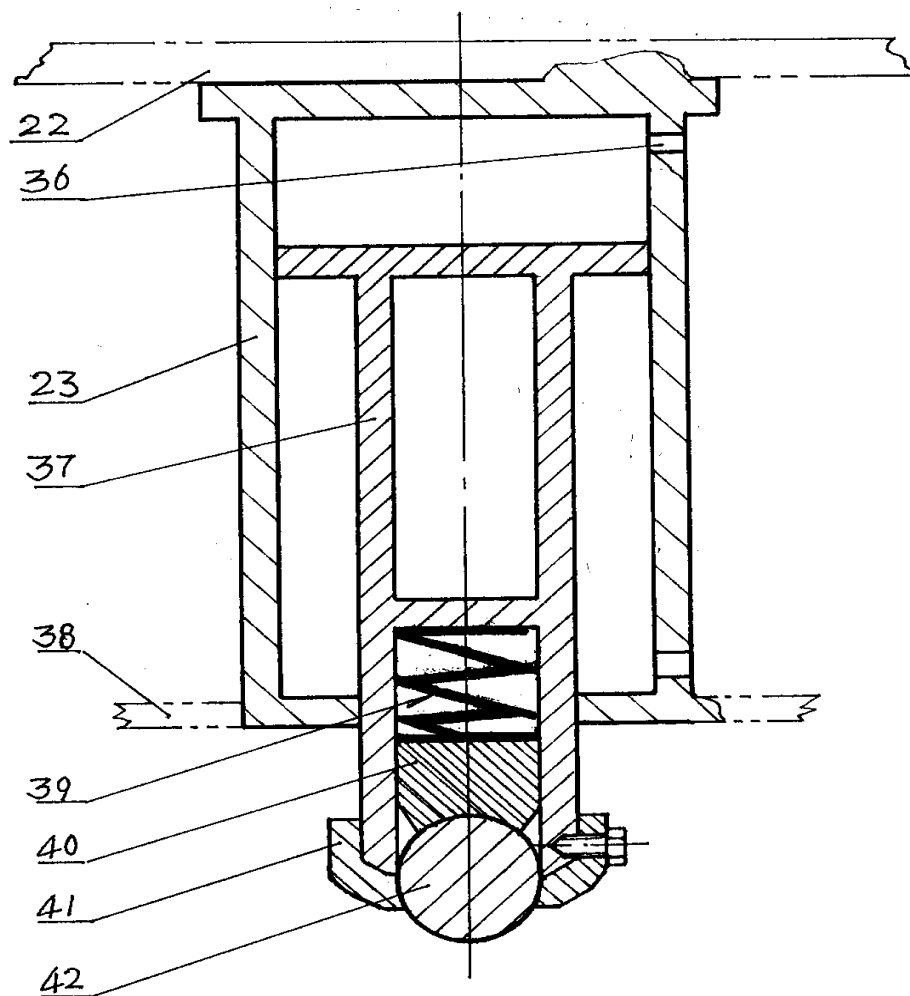


图 7

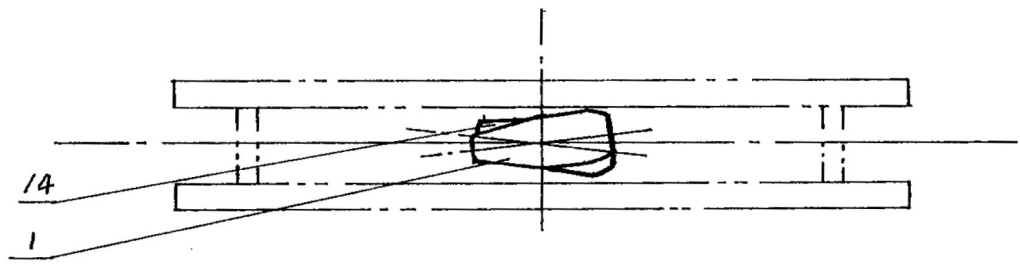


图 8

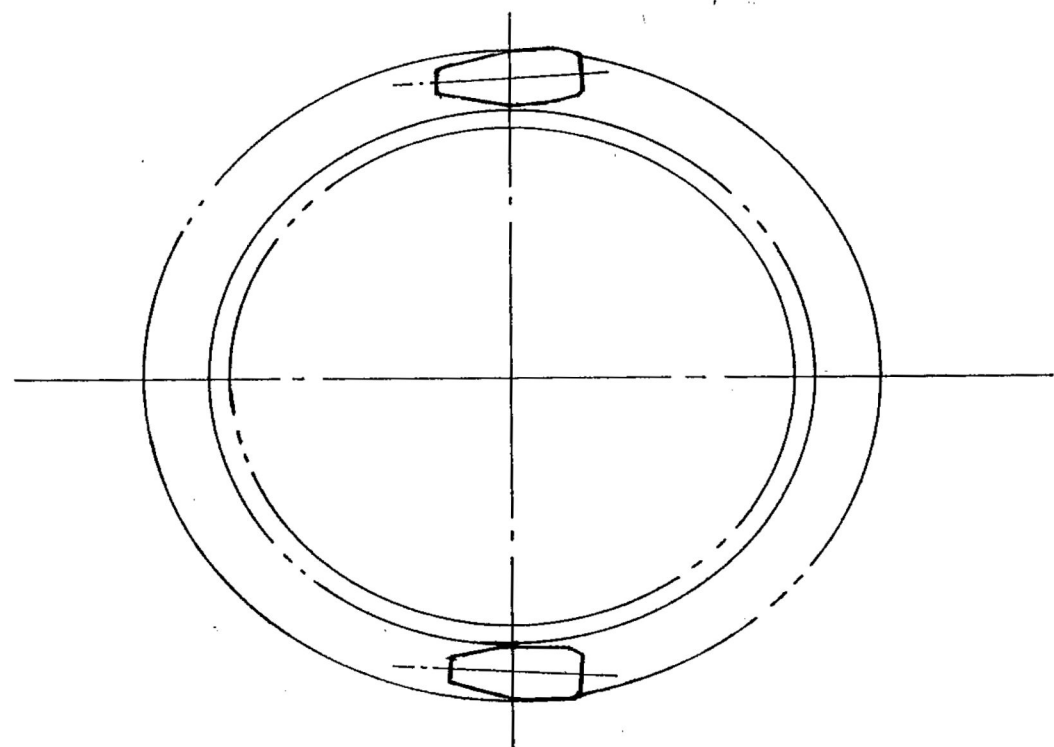


图 9

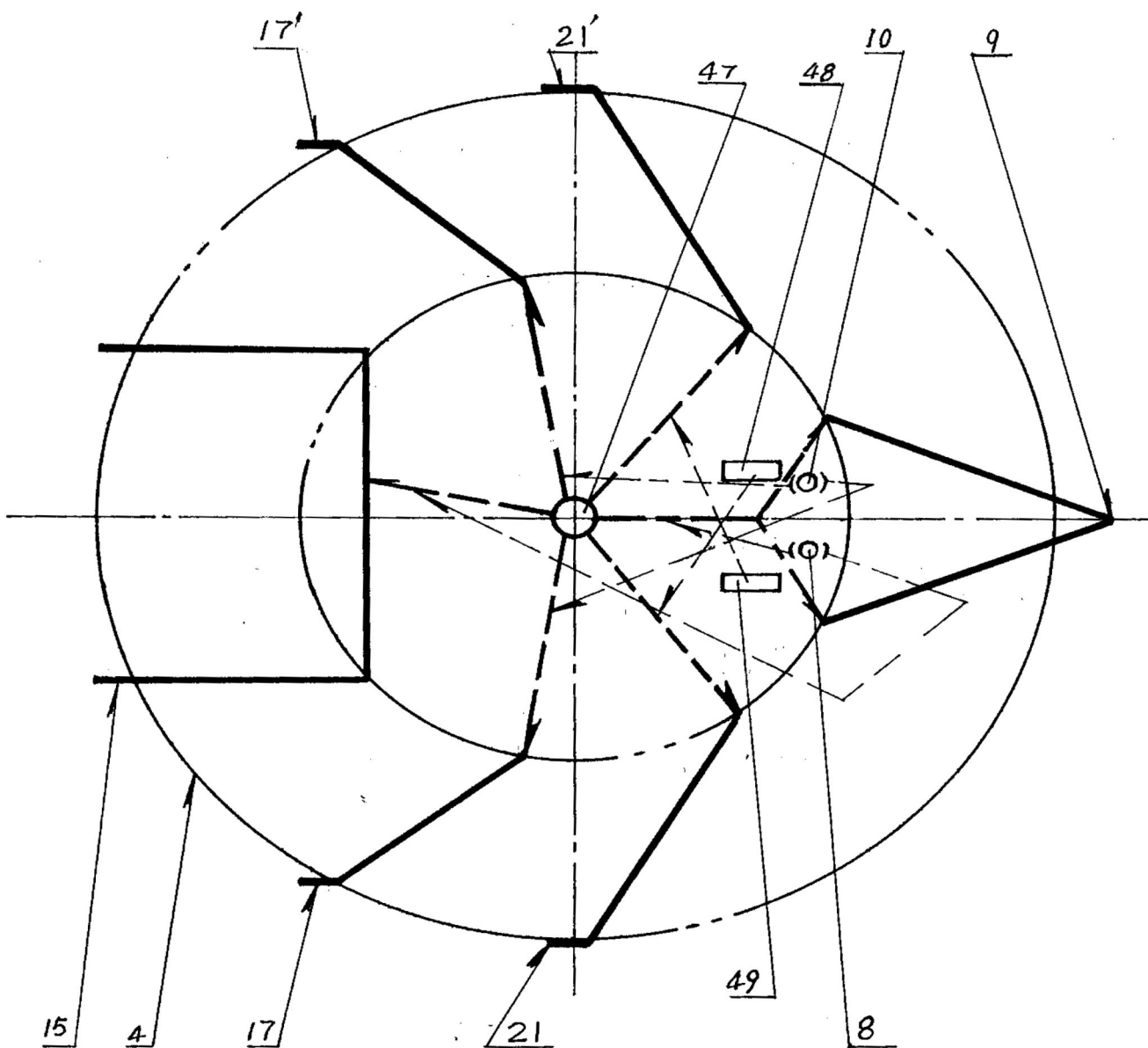


图 10

[19]中华人民共和国国家知识产权局

[51]Int. Cl⁶
B64C 39/06

[12] 发明专利申请公开说明书

[21] 申请号 98108642. X

[43]公开日 1999 年 12 月 1 日

[11]公开号 CN 1236721A

[22]申请日 98.5.23 [21]申请号 98108642. X
[71]申请人 王小宝
地址 721300 陕西省宝鸡县虢镇西北有色金属地
质机械厂
[72]发明人 王小宝

权利要求书 1 页 说明书 3 页 附图页数 0 页

[54]发明名称 飞蝶的制造方法
[57]摘要

本发明是一种飞行器属宇航领域,其主要特征在于,按照数中有象象中有数象数一体 将金属制成均匀对称的形体通过形式主义对两种未知电流中的一种电流进行充分的利用,形成飞行器可以用来自由飞行摆脱惯性开发探索宇宙。

ISSN 1 0 0 8 - 4 2 7 4

专利文献出版社出版



本发明是一种飞行器属宇航技术领域，本发明将金属制成均匀对称的形体通过形式主义对电流无进行充分的利用，其特征在于利用两种未知电流中的一种电流使均匀对称的金属形体成为没有惯性的飞行器。

飞碟的制造方法

现有的物质世界是建立在有、无、可有可无三合一的并存基础之上的，因为无的根本不存在和可有可无的仅仅只是存在，导致了实实在在的有彻底地表现出来，这就使实实在在的有表现为一个浑然整体不可分割。

在这个浑然整体中的任何一点都是一个无限小，因为无限小是一点，所以无限小做为一点表现出了仅仅只是存在，并且这个存在是实实在在的有，对外表现出了个体独立的无法根改性，而现有的物质世界中的任何一个事物都处于无边无际的宇宙之中，这就导致了无数的个体通过实实在在的有所表现出来的相互对抗形成了一个浑然一体的宇宙，这个浑然一体的宇宙又会再次把无数的事物表现出来，这就导致了空气是透明的空空荡荡，空气中的一切都是实实在在的有。

根据金属的导电性来看，金属和空气处在相互对抗之中，并且通过这种对抗建立了浑然一体，因此金属是由许多的金属原子构成的整体，由于个体的独立性，这些金属原子都很坚硬，并且这些金属原子也是由许多的其他物质个体所构成。

因此通过无与有的对立把金属实实在在的有展示出来，再通过金属实实在在的有与空气所建立起来的对抗关系，就能使金属周围的一切对金属产生挤压力，金属本身又会对外表现出抗衡力，最终金属与外界形成的浑然一体仍就不变。

这个浑然一体反映着对抗力，有力就会形成运动现象，而这个力是个体独立性的无法根改表现出来的，所以最终表现出来的只能是个体所展示出来的自身实实在在的有，这就导致了运动现象只能形式主义，即在所反映出来的浑然一体的情形中发生位置的变化，因此运动现象只能通过个体之间的位置变化表现为一些轨迹而矣。

运动现象既然是形式的表现就应该是多种多样的，而不只是现在所看到的运动现象。因为形式主义反映着无边无际浑然一体的宇宙，而宇宙又反映着无数的个体，个体的独立性又使任何一个事物表现出了物质世界所特有的绝对自由。对金属这样僵死的物质，这种绝对的自由只能表现为动静，因此金属



可以表现出自由自在不受任何约束的运动现象。需要指明的是绝对的自由对于人来说，只能表现为完全彻底地自我认识与控制，即彻底地主观能动性，不受外界任何限制，因此人能形成概念对外做出表达，所以物质第一性，意识第二性，认识必然就是自由。

因为金属能够通过动静表现出其自身存在的不可根改性，导致了绝对自由的运动现象，所以现有的惯性现象只能是运动现象的一种，而不是全部，起码这种惯性在金属这里不是全部。

根据以上的分析，只要让金属表现出自身实实在在的有，周围的空气就会对其产生作用力，金属又会因此对外产生反作用力，这是明显地默契配合，并且起源于外部空气的挤压。根据这个特点，只要让电流无在金属身上某一点开始传入，就能从这一点开始通过无与有的对立建立，使外部空气与金属产生相互配合的作用力，从而导致自由自在的运动现象，通过浑然一体的完整与统一反映出来，所以这时的运动表现的异常平稳与自然。

金属这个整体是由许多相互对立的原子构成，而原子之间的相互对立只能集中地表现为这个与那个，这个与那个反映着众多的金属原子表现为一个金属整体，金属本身就表现出了这样与那样，仅仅只是形式主义存在表现为僵死性。

由以上的分析可以推导出，只要按照形式主义把金属制成对称的形体就能反映出金属原子之间的对立，而这种对立又会反映为一个金属整体，只有这样当电流无通过金属身上某一点时，才能通过前后、左右、上下的对称导致整体性的运动现象。因为这种对称的形体是从形式主义出发的，所以这种形体只能是局部反映整体和外部反映内部的形体，因此这样的形体只能是既要有明显的上下之分，又要有明显的左右、前后之分，并且要是均匀的对称形体，其内部是空的，内部要与外部形状相吻合。

所以，UFO飞碟的最佳形体只能是主体部分是一个均匀的圆球体，并且在这个均匀的圆球体的中间腰际有一个环绕其主体部分的边沿，就象宽宽的草帽边沿，其内部是与外部形状相吻合的空间，当然按要求还可发把UFO 飞碟制成其他的对称均匀形体。

因为UFO飞碟飞行的动力来自电流无与有的对立，所以现有这种带电阻的



电流由于总在消失，无法达到目的地，只能使用另外两种未知电流才能有效果，因为这两种未知电流不带电阻可以和金属建立起无与有的对立关系，从而达到预期的目的地。

现今的这种电流总是有着正负极之分，是典型的相对，总也离不开闭合电路，其电流总在消失带有电阻。另外两种未知电流因为不带电阻，正负极只能表现为正极与负极的并存和正极与负极混为一体分不清，因此这两种电流可以无限增大和无限减小。

正极与负极的并存是典型的矛盾对立各行其事，所以两种未知电流中只有这种能够用来制造UFO飞碟。

因为UFO 飞碟能通过与空气的对抗形成的一个浑然一体来进行毫无约束的飞行，所以UFO 飞碟能够通过身的局部表现来反映其与空气形成有浑然一体，这就导致了UFO飞碟的彻底隐形。这时的隐形现象在白天只能是有无的表现，因为在白天一切都是清楚的，有看得见摸得着的实物，也有看不见摸不着的空气，而这一切无非就是这样与那样，一切因此而显得五彩缤纷，有无在这里成了表现形式，一切都是实实在在的有。所以，在黑夜这种处于分辨的情形之中，UFO飞碟就能制造出各种各样的幻影、色彩、透明等等一系列变化现象，而这一切都是实实在在的有，所以UFO 飞碟在白天还能通过对外的斥力和外部空气建立起统一归类的现象表现出发光现象，在黑夜中还能通过斥力与外训空气建立起来的完整与统一表现出对外界物体的吸引，并能发出光束来，这光束可以是引力可以是斥力。

所以，UFO飞碟是一种理想的飞行器，并表现出非同一般的能力来，自然也可以不受惯性的约束。

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl.

B64B 1/06 (2006.01)

B64B 1/24 (2006.01)



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200810161544.0

[43] 公开日 2009 年 11 月 25 日

[11] 公开号 CN 101585408A

[22] 申请日 2008.9.24

[21] 申请号 200810161544.0

[71] 申请人 张鑫宇

地址 235100 安徽省濉溪县新城派出所溪河
路 56 院 4 号

共同申请人 张 奎 李 军

[72] 发明人 张鑫宇 张 奎 李 军

权利要求书 1 页 说明书 1 页 附图 1 页

[54] 发明名称

中国飞碟新设计和制造

[57] 摘要

中国飞碟新设计是一创新型新一代航空航天飞行器，属航空航天领域高尖端科技，该设计主要有上壳、风扇、风力发动机、火箭发动机、机身五部分组成，形状为圆盘形。工作状态时，空气流从上方吸入，然后增压使得气流在上壳内循环再从周边喷出，并产生巨大的矢力和升力；上壳与机身是由转盘相连接，上壳同时随风向的旋转逆向高速运转，从而达到整机平衡；它无机翼尾翼，无起落架，不需要跑道，可垂直起降运动自如地飞行。中国飞碟——新一代航空航天飞行器将由此而诞生；并将广泛应用于国防军事，航空航天事业和商业，造福于全人类。

中国飞碟新设计的形状为椭圆，没有机翼和尾翼，无需起落架和轮子，它是运用单涵道风扇（风道经过特殊设计）关键解决了飞行时的自转与反转等难题，它是以风效能和矢力的作用下，不需要跑道，垂直起降，可实现运动自如地飞行。

中国飞碟新设计和制造

一、技术领域

创新科技——中国飞碟新设计和制造（理念）属航空航天领域高尖端科技，可广泛应用于军事、国防、航空、航天事业和商业。

二、背景技术

飞碟（UFO）总是在人们的想象和梦幻中，来无影，去无踪，多数人都认为飞碟是天外来物，世间对它有很多难以解释的谜团非常神秘，然而这一神秘面纱将要被解开。

三、发明内容

现在由张奎，张鑫宇，李军（鑫宇小组）等人设计发明了中国飞碟，它形状椭圆，没有机翼和尾翼，无需起落架和轮子，它是运用单涵道风扇（风道经过特殊设计）关键解决了飞行时的自转与反转等难题，它是以风效能和矢力的作用下，不需要跑道，垂直起降，可实现运动自如地飞行。

四、附图说明

图1为飞碟新设计的剖面图：①上壳 ②风扇 ③风力发动机 ④火箭发动机 ⑤机身

工作原理：空气上方中间吸入，然后加压从机身四周均匀地流出而产生矢力和升力。

图2为飞碟的侧面图：①上壳 ②风扇 ③机身

工作状态：上壳是随风扇以相反的方向高速旋转从而达到整机平衡，下面形成涡流或偏流实现运动飞行此设计为重大发明。

五、具体实施方式

我们现在制作出的简易飞碟样机，通过实验得以证明完全是可行的，如能在增加动力（运用单体喷气发动机或涡轮风扇发动机）还可实现高速运行，也可实现空天飞行（另加火箭发动机），总之它不同于现有的任何飞行器，完全符合空气动力学原理，并遵循质心守恒定律（反转自转控制和飞行控制暂时保密）。中国飞碟新设计和制造，被科技部计划项目申报信息中心和有关专家初审，认为很好，相关资料并上报2008年度863计划专题课题项目，等待立项，我们坚信，飞碟将从此而诞生，中国人设计、发明并制造的飞碟将飞上蓝天，飞向太空。

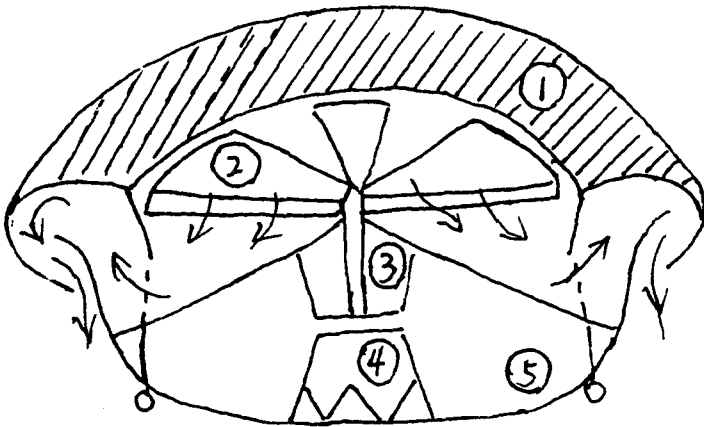


图 1

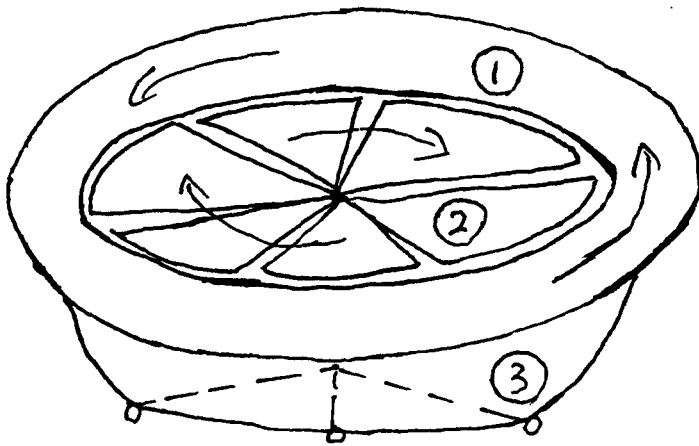


图 2



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202460123 U

(45) 授权公告日 2012. 10. 03

(21) 申请号 201120571418. X

(22) 申请日 2011. 12. 31

(73) 专利权人 王留成

地址 224000 江苏省盐城市盐都区楼王镇文昌新村三组 2 号

(72) 发明人 王留成

(51) Int. Cl.

A63H 27/00 (2006. 01)

A63H 5/00 (2006. 01)

F21V 33/00 (2006. 01)

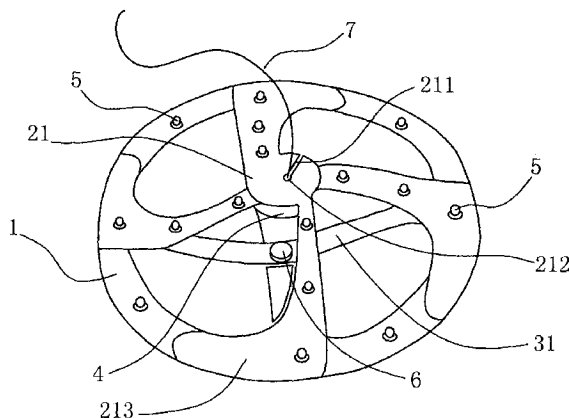
权利要求书 1 页 说明书 3 页 附图 2 页

(54) 实用新型名称

一种 UFO 悬浮飞碟

(57) 摘要

本实用新型公开了一种 UFO 悬浮飞碟,其包括一飞碟圆环、一固定于该飞碟圆环上表面的飞碟上部和一固定于该飞碟圆环下表面的飞碟下部,所述飞碟上部的顶部设有一便于固定丝线的缝隙,该飞碟上部中设有一控制盒,所述控制盒与设于该 UFO 悬浮飞碟的若干发光设备电连接。本实用新型设计合理巧妙,通过配合丝线的使用,能够在空中悬浮、飞行,并且发光、发声,闪出图案文字等各种超炫科幻效果。



1. 一种 UFO 悬浮飞碟,其特征在于:其包括一飞碟圆环、一固定于该飞碟圆环上表面的飞碟上部和一固定于该飞碟圆环下表面的飞碟下部,所述飞碟上部的顶部设有一便于固定丝线的缝隙,该飞碟上部中设有一控制盒,所述控制盒与设于该 UFO 悬浮飞碟的若干发光设备电连接。

2. 根据权利要求 1 所述的 UFO 悬浮飞碟,其特征在于,所述飞碟上部包括两结构相同的 UFO 上片,该 UFO 上片为带有弹性的一体成型的长片状,该 UFO 上片的长度大于该飞碟圆环的外径,该 UFO 上片的两端相对其中轴线对称,所述缝隙设于该 UFO 上片的中部,该缝隙延伸到设于该 UFO 上片中间位置的圆孔处。

3. 根据权利要求 2 所述的 UFO 悬浮飞碟,其特征在于,所述 UFO 上片的两端为固定到所述飞碟圆环上的第一连接部,该两 UFO 上片的第一连接部相间并均匀固定于该飞碟圆环的上表面上,该两 UFO 上片的中部呈圆弧状隆起于该飞碟圆环的上方。

4. 根据权利要求 1 所述的 UFO 悬浮飞碟,其特征在于,所述飞碟下部包括两结构相同的 UFO 下片,该 UFO 下片为带有弹性的一体成型的长片状,该 UFO 下片的长度大于该飞碟圆环的外径,该 UFO 下片的两端为固定到所述飞碟圆环上的第二连接部,该两 UFO 下片的第二连接部相间并均匀固定于该飞碟圆环的下表面上,该两 UFO 下片的中部通过一半圆钉固定连接,该两 UFO 下片的中部呈圆弧状隆起于该飞碟圆环的下方。

5. 根据权利要求 3 所述的 UFO 悬浮飞碟,其特征在于,所述 UFO 上片上设有六个发光设备,于该飞碟圆环上表面上相邻两第一连接部之间设有一个发光设备。

6. 根据权利要求 3 所述的 UFO 悬浮飞碟,其特征在于,所述控制盒包括一盒顶能弹性变形的箱体,于该箱体中由盒底至盒顶方向依次设有一控制电路板、一电池和一按压开关,该控制盒顶部朝下地固定于该飞碟上部中。

7. 根据权利要求 1 所述的 UFO 悬浮飞碟,其特征在于,其还包括一喇叭,该喇叭设置于该飞碟下部中并与所述控制盒电连接。

8. 根据权利要求 1 所述的 UFO 悬浮飞碟,其特征在于,其还包括一丝线,该丝线通过所述缝隙可拆卸地固定于该飞碟上部的顶部。

一种 UFO 悬浮飞碟

技术领域

[0001] 本实用新型涉及玩具,特别涉及一种可悬浮在空中旋转、发声和发光的 UFO 悬浮飞碟。

背景技术

[0002] 未经查明的空中飞行物,国际上通称 UFO,俗称飞碟。据目击者报告,不明飞行物外形多呈圆盘状(碟状)、球状和雪茄状。20 世纪 40 年代末起,不明飞行物目击事件急剧增多,引起了科学界的争论。持否定态度的科学家认为很多目击报告不可信,不明飞行物并不存在,只不过是人们的幻觉或是目击者对自然现象的一种曲解;肯定者认为不明飞行物是一种真实现象,正在被越来越多的事实所证实。到 80 年代为止,全世界共有目击报告约 10 万件。不明飞行物目击事件与目击报告可分为 4 类:白天目击事件;夜晚目击事件;雷达显像;近距离接触和有关物证。部分目击事件还被拍成照片。

[0003] 正是因为不能够确定飞碟是否真实存在,种种的猜测和设想,给飞碟带来了科幻的色彩,一直以来深受大人甚至小孩的追捧和热爱。飞碟形状的玩具也深受小朋友的喜爱,通过玩弄飞碟玩具,会引导小朋友对未知事物的探索热情,提高小朋友的学习欲望,有助于小朋友健康、快乐地成长。

[0004] 但是,目前市面上所售卖的飞碟形状玩具较少,而且这些飞碟形状的玩具大多都是模型类型,只能用手拿着玩,不够新颖,不能够飞行、悬空、发光等,并不能够与现实中的 UFO 特征相吻合。

实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的在于,提供一种设计合理的 UFO 悬浮飞碟,其结构设计巧妙,通过配合丝线的使用,能够在空中悬浮、飞行,并且发光、发声,闪出图案文字等各种超炫科幻效果。

[0006] 本实用新型为实现上述目的所采用的技术方案为:

[0007] 一种 UFO 悬浮飞碟,其包括一飞碟圆环、一固定于该飞碟圆环上表面的飞碟上部和一固定于该飞碟圆环下表面的飞碟下部,所述飞碟上部的顶部设有一便于固定丝线的缝隙,该飞碟上部中设有一控制盒,所述控制盒与设于该 UFO 悬浮飞碟的若干发光设备电连接。

[0008] 所述飞碟上部包括两结构相同的 UFO 上片,该 UFO 上片为带有弹性的一体成型的长片状,该 UFO 上片的长度大于该飞碟圆环的外径,该 UFO 上片的两端相对其中轴线对称,所述缝隙设于该 UFO 上片的中部,该缝隙延伸到设于该 UFO 上片中间位置的圆孔处。

[0009] 所述 UFO 上片的两端为固定到所述飞碟圆环上的第一连接部,该两 UFO 上片的第一连接部相间并均匀固定于该飞碟圆环的上表面上,该两 UFO 上片的中部呈圆弧状隆起于该飞碟圆环的上方。

[0010] 所述飞碟下部包括两结构相同的 UFO 下片,该 UFO 下片为带有弹性的一体成型的

长片状,该UF0下片的长度大于该飞碟圆环的外径,该UF0下片的两端为固定到所述飞碟圆环上的第二连接部,该两UF0下片的第二连接部相间并均匀固定于该飞碟圆环的下表面上,该两UF0下片的中部通过一半圆钉固定连接,该两UF0下片的中部呈圆弧状隆起于该飞碟圆环的下方。

[0011] 所述UF0上片上设有六个发光设备,于该飞碟圆环上表面上相邻两第一连接部之间设有一个发光设备。

[0012] 所述控制盒包括一盒顶能弹性变形的箱体,于该箱体中由盒底至盒顶方向依次设有一控制电路板、一电池和一按压开关,该控制盒顶部朝下地固定于该飞碟上部中。

[0013] 其还包括一喇叭,该喇叭设置于该飞碟下部中并与所述控制盒电连接。

[0014] 其还包括一丝线,该丝线通过所述缝隙可拆卸地固定于该飞碟上部的顶部。

[0015] 本实用新型的有益效果为:本实用新型设计合理巧妙,通过配合丝线的使用,能够在空中悬浮、飞行,并且发光、发声,闪出图案文字等各种超炫科幻效果。

[0016] 下面结合附图与实施例,对本实用新型进一步说明。

附图说明

[0017] 图1是本实用新型的结构示意图1;

[0018] 图2是本实用新型的结构示意图2;

[0019] 图3是图1中控制盒的结构示意图。

具体实施方式

[0020] 实施例1:见图1至图3,本实用新型一种UF0悬浮飞碟,其包括一飞碟圆环1、一固定于该飞碟圆环1上表面的飞碟上部和一固定于该飞碟圆环1下表面的飞碟下部,所述飞碟上部的顶部设有一便于固定丝线的缝隙211,该飞碟上部中设有一控制盒4,所述控制盒4与设于该UF0悬浮飞碟的若干发光设备5电连接。

[0021] 所述飞碟上部包括两结构相同的UF0上片21,该UF0上片21为带有弹性的一体成型的长片状,该UF0上片21的长度大于该飞碟圆环1的外径,该UF0上片21的两端相对其中轴线对称,所述缝隙211设于该UF0上片21的中部,该缝隙211延伸到设于该UF0上片21中间位置的圆孔处212。

[0022] 所述UF0上片21的两端为固定到所述飞碟圆环1上的第一连接部213,该两UF0上片21的第一连接部213相间并均匀固定于该飞碟圆环1的上表面上,该两UF0上片21的中部呈圆弧状隆起于该飞碟圆环1的上方。

[0023] 所述飞碟下部包括两结构相同的UF0下片31,该UF0下片31为带有弹性的一体成型的长片状,该UF0下片31的长度大于该飞碟圆环1的外径,该UF0下片31的两端为固定到所述飞碟圆环1上的第二连接部311,该两UF0下片31的第二连接部311相间并均匀固定于该飞碟圆环1的下表面上,该两UF0下片31的中部通过一半圆钉312固定连接,该两UF0下片31的中部呈圆弧状隆起于该飞碟圆环1的下方。

[0024] 所述UF0上片21上设有六个发光设备5,于该飞碟圆环1上表面上相邻两第一连接部213之间设有一个发光设备5。

[0025] 所述控制盒4包括一盒顶能弹性变形的箱体41,于该箱体41中由盒底至盒顶方向

依次设有一控制电路板 42、一电池 43 和一按压开关 44,该控制盒 4 顶部朝下地固定于该飞碟上部中。

[0026] 其还包括一喇叭 6,该喇叭 6 设置于该飞碟下部中并与所述控制盒 4 电连接。

[0027] 其还包括一丝线 7,该丝线 7 通过所述缝隙 211 可拆卸地固定于该飞碟上部的顶部。

[0028] 本实用新型设计合理巧妙,通过配合丝线 7 的使用,能够在空中悬浮、飞行,并且发光、发声,闪出图案文字等各种超炫科幻效果。

[0029] 在使用本实用新型产品玩耍或表演时时,先取出一根丝线 7,环境最好是在室内,最好穿上一件跟丝线 7 颜色相近的衣服,花色最佳,丝线 7 在较暗的灯光下几乎看不到,表演时远离亮光,丝线 7 的长短根据表演需求可调整,丝线 7 两端绕在两团粘胶上。让丝线 7 穿过飞碟上部的缝隙 211,并通过粘胶固定在正中间,于此同时,可以根据需要选择是否通过按压盒体 41 顶部使按压开关 44。把丝线 7 绕过耳部并用粘胶牢固的附在衣领内部或是其他不容易看到的部位,最好把它附在后背的衬衣里面。UFO 悬浮飞碟大致悬挂到腹部的纽扣位置。用双手快速旋转 UFO,更快更流畅旋转效果持续得越久越好,营造出 UFO 悬浮在空中连贯地表演,如同逼真的空中飞碟,自由上升、下降、悬停、向左、向右,向前、向后等各个角度移动。当按下按压开关 44 后,随着 UFO 悬浮飞碟的移动飞行,不断闪光、发声、闪出图案文字等各种超炫科幻效果。

[0030] 如本实用新型实施例所述,与本实用新型相同或相似结构的其他 UFO 悬浮飞碟,均在本实用新型保护范围内。

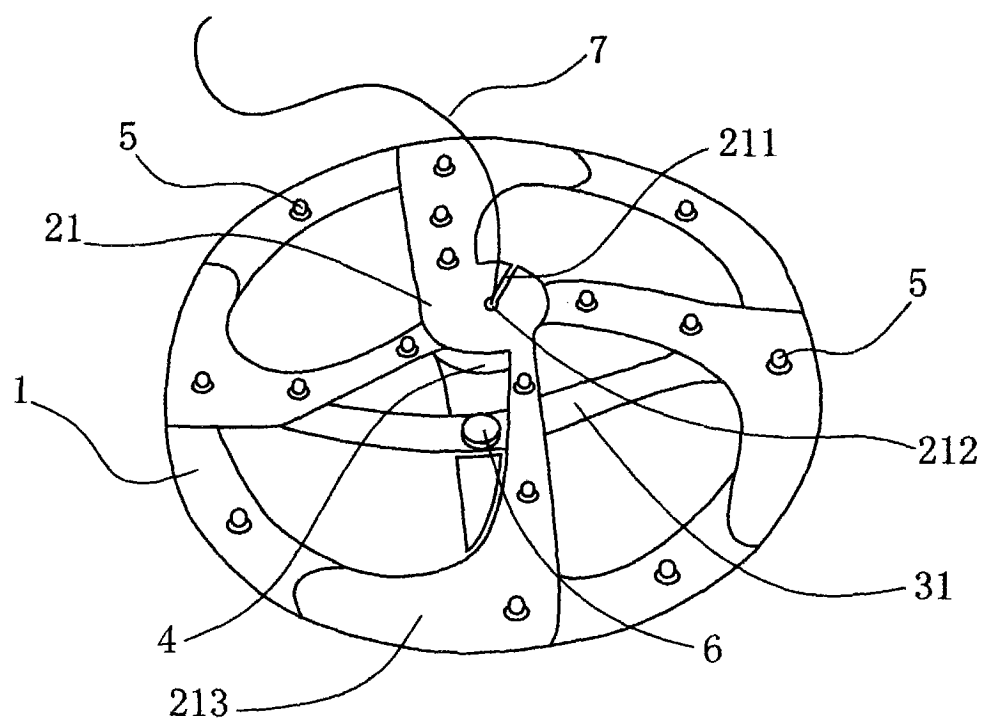


图 1

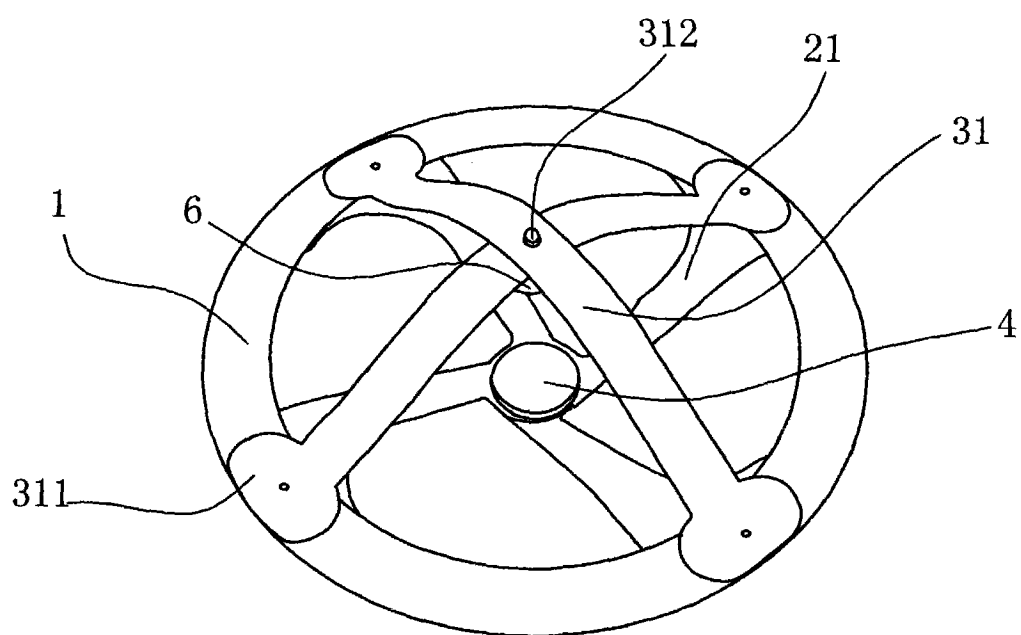


图 2

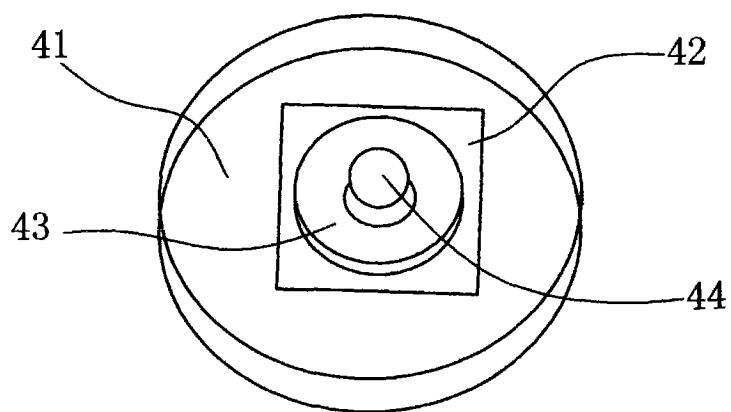


图 3



[12] 实用新型专利说明书

[21] ZL 专利号 02261756.6

[45] 授权公告日 2003 年 12 月 24 日

[11] 授权公告号 CN 2593867Y

[22] 申请日 2002. 11. 22 [21] 申请号 02261756. 6

[73] 专利权人 朱宇华

地址 322000 浙江省义乌市义亭镇木桥村

共同专利权人 金文显

[72] 设计人 朱宇华 金文显

[74] 专利代理机构 杭州求是专利事务所有限公司

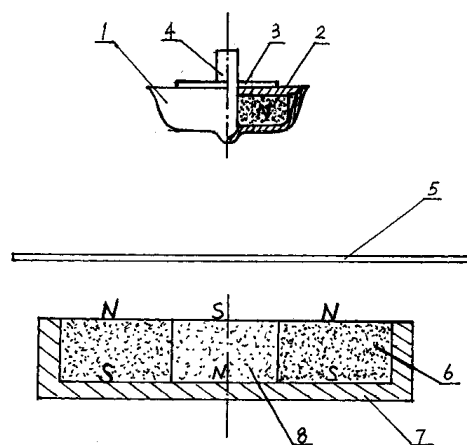
代理人 曹绍文 张法高

权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

[54] 实用新型名称 永磁悬浮飞碟

[57] 摘要

一种永磁悬浮飞碟，属于磁性材料应用技术领域。它根据磁性材料的同性相斥、异性相吸的原理，即：在飞碟上，设置了一块与飞碟底座同性相斥的磁体，并通过计算算出飞碟在旋转过程中悬浮在空中的最佳重量。这样，当人们旋转飞碟，并使它达到一定的转速时，就能使飞碟悬浮在空中。本实用新型结构简单、操作简便，是一种儿童益智玩具。



1、一种包括有飞碟（1）、托板（5）和飞碟底座（7）的永磁悬浮飞碟，其特征是该永磁悬浮飞碟的飞碟底座（7）内，设置有底座磁体（6），底座磁体（6）为永磁双面双极磁性材料，中间设置有无磁区或弱磁区（8）。

2、根据权利要求1所述的永磁悬浮飞碟，其特征是所述的无磁区或弱磁区（8）的直径以10mm-30mm为佳。

3、根据权利要求1所述的永磁悬浮飞碟，其特征是所述的在转轴（4）上，套装有配重片（3）。

4、根据权利要求1所述的永磁悬浮飞碟，其特征是所述的托板（5）为透明托板。

永磁悬浮飞碟

一、技术领域

本实用新型涉及一种儿童智力玩具，属于磁性材料应用技术领域。

二、背景技术

在本实用新型作出之前，在市场上出现了一种利用磁性材料制作的儿童智力玩具—磁悬浮陀螺玩具（中国专利 ZL99209473.9）。这种磁悬浮陀螺玩具是在现有的磁悬浮陀螺玩具的陀螺转轴或转盘上设置一个齿轮，转轴沿轴心方向设置一个定位孔而成；陀螺旋转启动罩是一个装有定位轴和齿轮旋转驱动机构的陀螺旋转启动装置，以使陀螺比较容易实现旋转。这种磁悬浮陀螺玩具存在的主要问题是结构比较复杂，成本较高。

三、发明内容

鉴于上述存在的问题，本实用新型的目的是提供一种结构简单、制作成本低，操作简便，易于掌握玩耍的儿童智力玩具。

本实用新型的发明内容是：根据磁性材料的同性相斥、异性相吸的原理，即：在飞碟上，设置了一块与飞碟底座同性相斥的磁体，并通过计算算出飞碟在旋转过程中悬浮在空中的最佳重量。这样，当人们旋转飞碟，并使它达到一定的转速时，就能使飞碟悬浮在空中。

四、附图说明

图1是本实用新型的飞碟的结构示意图

图2是本实用新型的飞碟底座的结构示意图

其中：1—飞碟 2—磁体 3—配重片 4—转轴 5—托板 6—底座磁体 7—飞碟底座 8—弱磁区

五、具体实施方式

永磁悬浮飞碟包括有飞碟1、托板5和飞碟底座7三部分，飞碟底座7为方形或圆形结构，在飞碟底座7内，设置有底座磁体6，底座磁体6为永磁双面双极磁性材料；在底座磁体6的中间，设置有无磁区或弱磁区8；无磁区或弱磁区8用于控制悬浮飞碟的重量；通过试验对比，无磁区或弱磁区8的直径以10mm-30mm为佳。在飞碟1内，设置有磁体2和转轴4；在转轴4上，套装有配重片3；配重片3可根据飞碟1的重量以及设置于飞碟1内的磁体2与弱磁区8的强弱进行适配；配重片3可以是一片或多片，其重量一般控制在2g-7g之间；托板5为透明托板，采用塑料制作，以便于在操作时，可以直观地观察到中心点。

永磁悬浮飞碟的悬浮是这样来实现的：先将透明的托板5置于飞碟底座7上，然后将飞碟1对准飞碟底座7的中心，并通过其转轴4用力将其旋转，待飞碟1旋转平稳后，将托板5慢慢地水平升起；由于飞碟1内的磁体2的磁极与飞碟底座7内的磁体的磁极6相同，产生相互排斥，当其排斥力与飞碟的重量相等时，飞碟1则处于平衡状态；此时，抽去托板5，飞碟1即悬浮于飞碟底座7的上空。

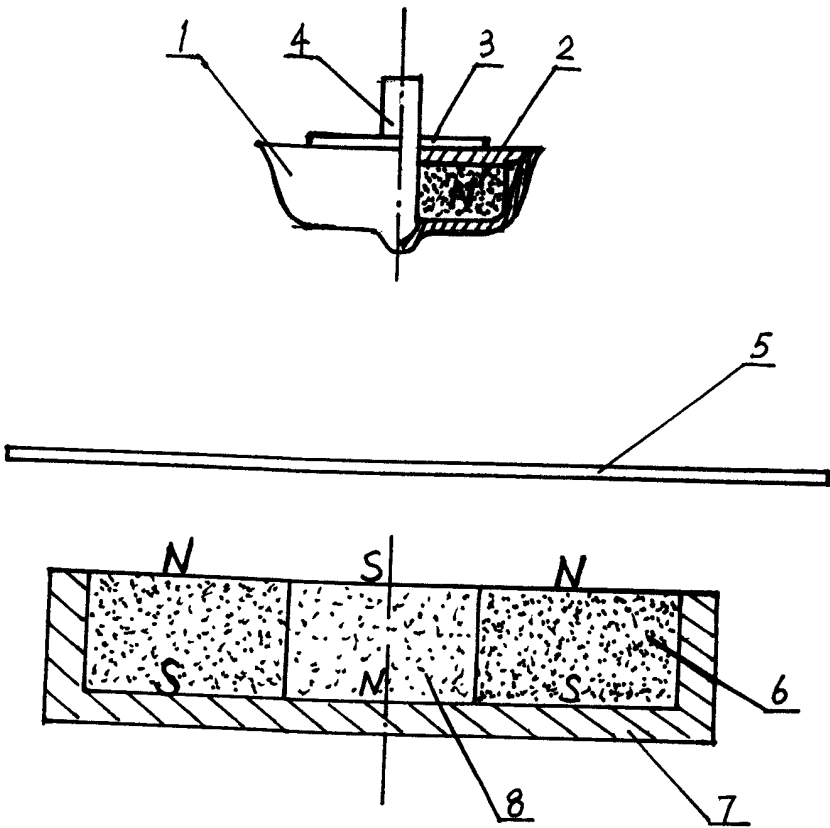


图 1

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl⁷

B64C 39/02

B64C 29/00 B64C 1/00

B64D 27/02



[12] 实用新型专利说明书

[21] ZL 专利号 03203066.5

[45] 授权公告日 2004 年 10 月 6 日

[11] 授权公告号 CN 2646048Y

[22] 申请日 2003.2.8 [21] 申请号 03203066.5

[73] 专利权人 杨清太

地址 150046 黑龙江省哈尔滨市动力区安通
街热电厂退休办

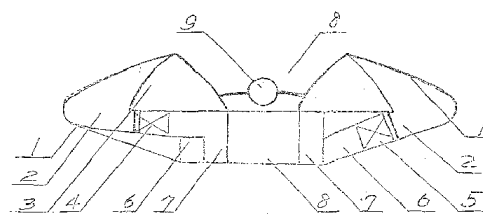
[72] 设计人 杨清太

权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

[54] 实用新型名称 一种新型飞碟

[57] 摘要

一种新型飞碟，人们认为飞碟是一种外星人制造的飞行物，它可以瞬间平地飞升，高空停留，高速飞走。我们的新型飞碟，就是按这个标准设计的，该新型飞碟有一个碟状的外型，其特点在于：其全部吸风口开在飞碟的顶部。用飞碟底部激波发生区产生的高压气，使飞碟迅速飞升。通过水平喷射器的反作用力使飞碟水平飞行。该新型飞碟是一个可以自由转体高速飞升，高空停留，和迅速飞走的飞行物体。



知识产权出版社出版

1、一种新型飞碟，其外型为碟状，其特征在于：其全部动力的吸风口全部设在飞碟顶部，底部中心设有产生高压的激波发生区，水平飞行依靠喷射器的反作用力推动。

2、如权利要求 1 所述的新型飞碟，其特征在于：进风口包括上大下小的位于飞碟中心部位的拉伐尔喷管型进风口和位于飞碟顶部边缘区的超音速气流发生器的吸风口。

3、如权利要求 1 所述的新型飞碟，其特征在于：飞碟底部中心的高气压激波发生区由中间的拉伐尔喷管型吸风通道和通道外围的同心圆柱状体组成，该柱状体可以是 2 个、4 个或多个，该柱状体上部和超音速气流发生器以切线方向相连接，下部开口。

一种新型飞碟

技术领域：

本实用新型涉及一种新型结构的高速自由飞行物体。

背景技术：

人们认为飞碟是一种外星人制造的不明飞行物，它可以瞬间平地飞升，高空停留，并高速飞去。从现在人类技术看这是可能的，而且制造并不困难。

发明内容：

本实用新型的目的是制造一个如人们想像的飞碟，并让飞碟为人类服务。为实现上述目的本实用新型采取以下设计方案：

一、飞碟自然稳定飞行方案。

二、飞碟飞升过程的顶部减压底部激波场增压方案。

三、水平飞行方案。

四、用大型飞碟制造反向龙卷风，在风源上抵消龙卷风，从而消除龙卷风方案。

我们可以说：本新型飞碟是一个飞行自然稳定的，顶部减压底部激波场增压飞升的水平动力飞行的，可以产生龙卷风的高速自由飞行物体。

（一）自由稳定方案：概括成一句话叫提心吊胆，即飞碟的重心在飞碟中心的正下方，即重心被中心所提，是自由稳定方法之一。

（二）飞碟飞升的力量，是通过进风口设在飞碟顶部，使顶部产生负压和增加飞碟底部的气压产生的，使飞碟底部产生较高的大气压力，（这个大气压力如同阿基米德的支点）。随时伴随着飞碟飞升。

增加飞碟底部大气压力的方法采用激波增压法。我们把激波场设计在飞碟底部的中心区、形状像拉伐尔喷管的吸风通道外围的同心圆形柱状体下；该同心柱状体可以是两个、四个或多个，该同心柱状体上部和超音速气流发生器，以切线方向相联接，下部开口。相邻两个柱状体内气流方向相反。

根据激波理论：当超音速气流流过内凹表面时边界波是向内集中，这是因为气流流过内凹表面不能膨胀，而要压缩；流速和 M 数将要减少，当气流速度降到音速时在这里发生了激波，也就是出现了这样一个表面，气体质点在通过这个表面时突然降低了速度增加了压力和密度，通过激波产生的突然增加的压力的反作用力使飞碟飞升。

我们设计相邻两个柱状体之间气流方向相反，目的是使旋转喷出的超高速气流在喷口处迭加在一起发生强烈碰撞并减速，在喷口外形成激波盘或激波场。

当飞机需要水平飞行时，启动水平发动机即可。

图 1 为本实用新型图 2 的剖视图；

图 2 为图 1 的俯视图。

具体实施方式：本实用新型的最佳实施例，如图 1 本实用新型的外形为碟状，它有一个碟壳 1，其内设置有空气联通室 2、工作间 3、逆时针超音速发动机 4、顺时针超音速发动机 5、逆时针激波室 7、顺时针激波室 6、上大下小的位于飞碟中心部位的拉伐尔喷管型吸风通道 8 和位于其上的水平发动机 9。拉伐尔喷管型吸风通道和通道外围的同心圆形柱状体组成飞碟底部中心的高气压激波发生区，同心圆形柱状体可以是 2 个、4 个或多个，该柱状体上部和超音速气流发生器以切线方向相连接，下部开口。

飞碟工作时启动超音速发动机 4 和 5，发动机产生的超音速气流分别以切线方向进入两个激波室 6 和 7，同时发动机 4 和 5 从两侧空气联通室 2 吸入飞碟顶部风使飞碟顶部产生负压。两个激波室 6 和 7 产生激波场；激波场内的高气压和反作用力推动飞碟飞升，水平飞行时启动水平发动机 9 即可达到飞行的目的。

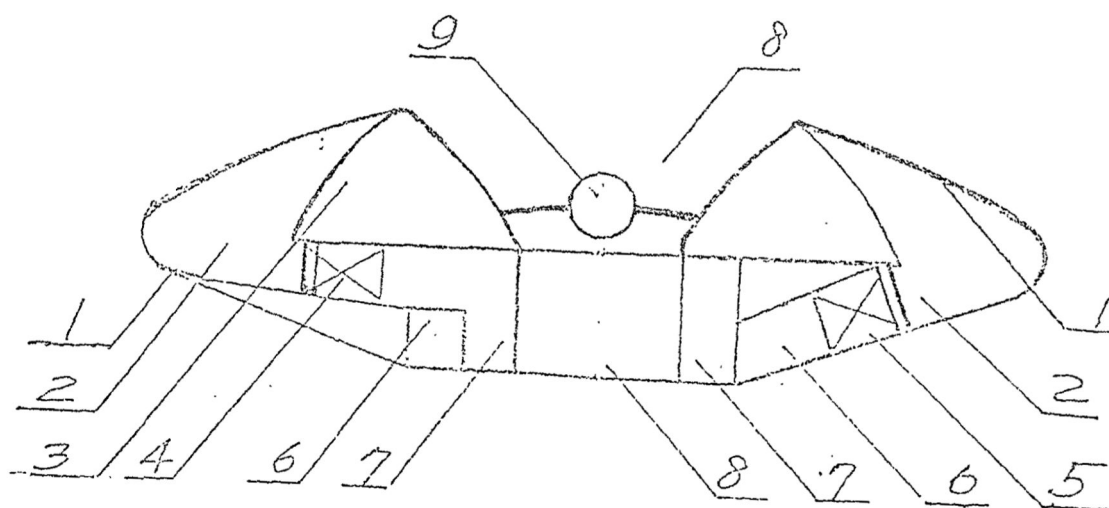


图 1

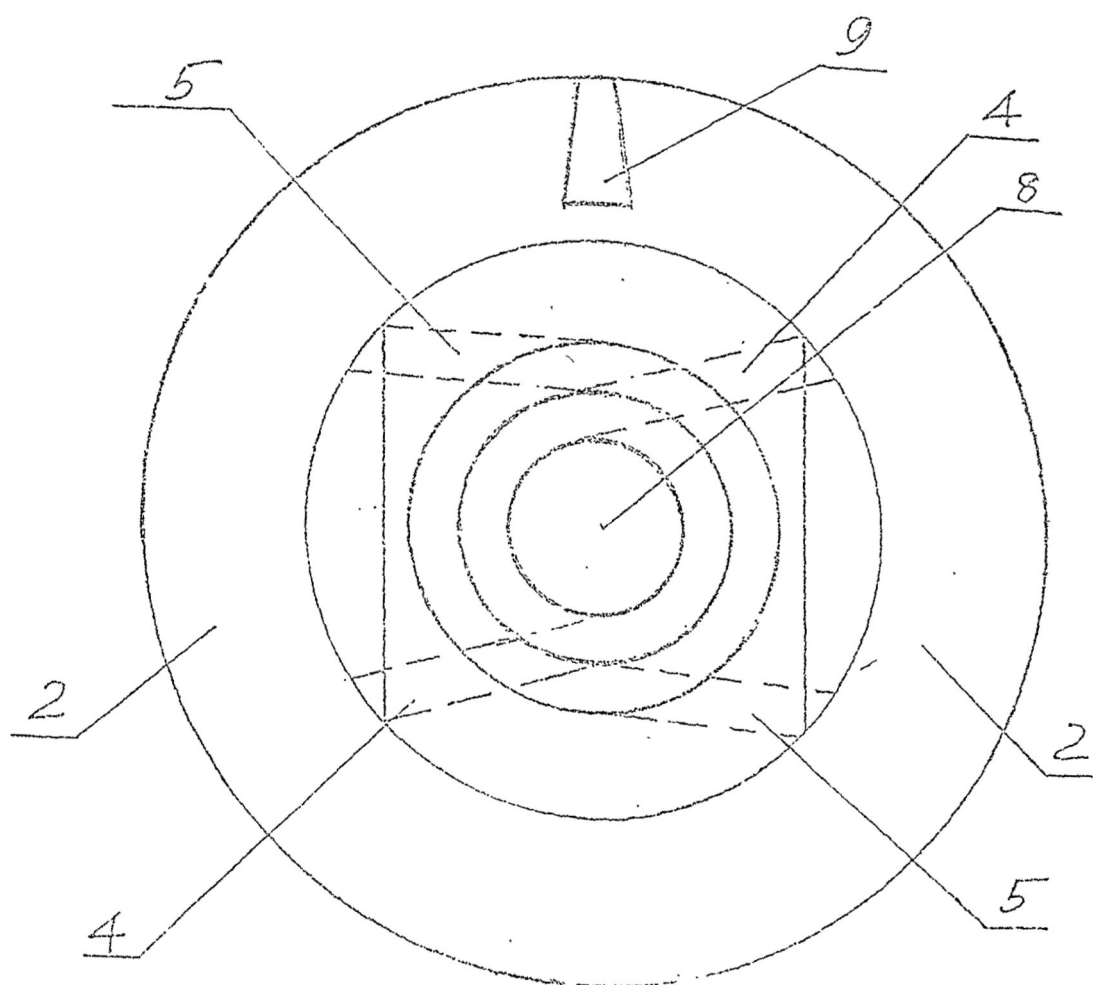


图 2



[12] 实用新型专利说明书

[21] ZL 专利号 03255150.9

[45] 授权公告日 2004 年 10 月 6 日

[11] 授权公告号 CN 2646053Y

[22] 申请日 2003.8.19 [21] 申请号 03255150.9
[73] 专利权人 陈长林
地址 443000 湖北省宜昌市北山坡工人新村
20-513 号
[72] 设计人 陈长林

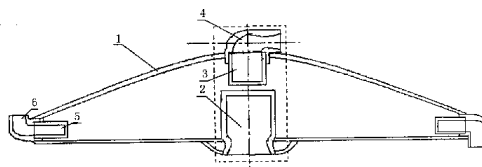
[74] 专利代理机构 宜昌市三峡专利事务所
代理人 成 钢

权利要求书 1 页 说明书 3 页 附图 4 页

[54] 实用新型名称 能在太空中机动飞行的航天飞碟
碟

[57] 摘要

一种能在太空中机动飞行的航天飞碟,属于航天飞行器技术领域。其主要结构包括壳体,壳体内由碟心向外依次设有中轴区、碟身区和碟沿区,反引力和机动火箭发动机同轴相对安装在壳体的中轴线上,机动火箭发动机与可转动的尾喷管连接,在碟沿区外沿上均布着四台姿态控制火箭,姿态控制火箭与可转动喷管连接。本装置可通过机动火箭发动机可转动的尾喷管自由控制机动飞行的方向;反引力火箭发动机能为在其它星球着陆与重新起飞时提供足够强大的制动与重新起飞的推力,从而实现了实施实质性星地运载飞行的目的。而姿态控制火箭可随时调整飞行姿态以适应不同飞行阶段对飞碟姿态不同的要求。



1、一种能在太空中机动飞行的航天飞碟，包括壳体（1），其特征在于：壳体（1）内由碟心向外依次设有中轴区（12）、碟身区（13）和碟沿区（14），反引力火箭发动机（2）和机动火箭发动机（3）同轴相对安装在壳体（1）的中轴线上，机动火箭发动机（3）与其可转动的尾喷管（4）连接，在碟沿区（14）外沿上均布着四台姿态控制火箭（5），姿态控制火箭（5）与姿态火箭可转动喷管（6）连接。

2、根据权利要求 1 所述的能在太空中机动飞行的航天飞碟，其特征在于：机动火箭发动机（3）的可转动的尾喷管（4）喷朝水平方向，喷管（4）套在机动火箭发动机（3）的燃烧室（7）的外围，喷管（4）与燃烧室（7）接触面设有高压密封环（8），喷管（4）外圆周上设有齿圈（9）与控制齿轮（10）齿合，伺服电机（11）与齿轮（10）连接。

3、根据权利要求 2 所述的能在太空中机动飞行的航天飞碟，其特征在于：姿态控制火箭（5）结构与机动火箭发动机（3）相同。

4、根据权利要求 1 或 2 所述的能在太空中机动飞行的航天飞碟，其特征在于：反引力火箭发动机（2）由一个或由数个火箭发动机并联组成。

能在太空中机动飞行的航天飞碟

技术领域

本实用新型涉及航天飞行器领域，特别是一种能在太空机动飞行的星地运载工具航天飞碟。

背景技术

目前，任何航天飞行器（包括人造卫星、宇宙飞船、航天飞机等）均是轨道飞行器，均不能在太空中机动飞行，仅有少数能进行极为有限的轨道调整。人们只能将极为有限的以探测为目的的探测器送上其它星球，不能实施实质性的客货运输。主要是因为人们不能够为运载工具在其它星球着陆与重新起飞时提供足够强大的制动与重新起飞的推力；在重返大气层时，必需在外壳披上厚厚的烧蚀层或防热瓦。

发明内容

本实用新型的目的就是提供一种具有能在太空机动飞行；能实施实质性星地运载飞行的航天飞行器。

本实用新型的目的是这样实现的：一种能在太空中机动飞行的航天飞碟，包括壳体1，壳体1内由碟心向外依次设有中轴区12、碟身区13和碟沿区14，反引力火箭发动机2和机动火箭发动机3同轴相对安装在壳体1的中轴线上，机动火箭发动机3与其可转动的尾喷管4连接，在碟沿区14外沿上均布着四台姿态控制火箭5，姿态控制火箭5与姿态火箭可转动喷管6连接。机动火箭发动机3的可转动的尾喷管4喷朝水平方向，喷管4套在机动火箭发动机3的燃烧室7的外围，喷管4与燃烧室7接触面设有高压密封环8，喷管4外圆周上设有齿圈9与控制齿轮10啮合，伺服电机11与齿轮10连接。姿态控制火箭5结构与机动火箭发动机3相同。反引力火箭发动机2由一个或由数个火箭发动机并联组成。

本实用新型所提供的航天飞碟，由于采用了反引力火箭发动机和机动火箭发动机相结合的结构。通过机动火箭发动机可转动的尾喷管自由控制飞行的方向；实现了在太空机动飞行的目的；多个并联火箭组成的反引力发动机可适应飞碟不同飞行阶段对推力大小要求不同及对加大推力的需求，为在其它星球着陆与重新起飞时提供足够强大的制动与重新起飞的推力，从而实现了实施实质性星地运载飞行的目的。而姿态控制火箭可随时调整飞行姿态以适应不同飞行阶段对飞碟姿态不同的要求。

附图说明

下面结合附图和具体实施方式对本实用新型作进一步详细的说明。

图1是本实用新型的结构示意图。

图2是本实用新型壳体结构示意图。

图 3 是本实用新型机动火箭发动机结构示意图。

图 4 是本实用新型多个反引力火箭发动机并联组合的结构示意图。

具体实施方式

本实用新型采用以下结构：一种能在太空中机动飞行的航天飞碟，包括壳体 1，壳体 1 内由碟心向外依次设有中轴区 12、碟身区 13 和碟沿区 14，反引力火箭发动机 2 和机动火箭发动机 3 同轴相对安装在壳体 1 的中轴线上，机动火箭发动机 3 与其可转动的尾喷管 4 连接，在碟沿区 14 外沿上均布着四台姿态控制火箭 5，姿态控制火箭 5 与姿态火箭可转动喷管 6 连接。机动火箭发动机 3 的可转动的尾喷管 4 喷朝水平方向，喷管 4 套在机动火箭发动机 3 的燃烧室 7 的外围，喷管 4 与燃烧室 7 接触面设有高压密封环 8，喷管 4 外圆周上设有齿圈 9 与控制齿轮 10 啮合，伺服电机 11 与齿轮 10 连接。姿态控制火箭 5 结构与机动火箭发动机 3 相同。反引力火箭发动机 2 由一个或由数个火箭发动机并联组成。

本装置中，中轴区 12 是专门安装飞碟主发动机的地方。普通飞行器的主发动机都是水平安装在机身上，而飞碟主发动机则是垂直于飞行方向安装在中轴上，其发动机轴线与飞碟的中轴线重合。

中轴区 12 外围的圆环状区域是碟身区 13，这里集中了除主发动机及空气舵、姿态火箭外的几乎全部设施。如驾驶舱、燃料推进剂舱、控制舱、通讯仪表舱、载荷舱、载客舱等。

飞碟的碟沿区 14 在飞碟的外围，也呈环状。这里适合安装姿态控制火箭 5。也可安装或装载某些体积较小的部件、物资。

本航天飞碟的工作原理如下：用于航天飞碟的发动机为尾喷管转动组合式飞碟发动机。它是由两个同轴、相对安装的火箭发动机组成。一个发动机喷口始终朝下用来克服引力，称为反引力火箭发动机 2。另一个发动机是用来机动飞行的，称为机动火箭发动机 3。反引力火箭发动机 2 就是一很普通的火箭发动机；它可以是一个也可以是多个并联普通火箭发动机的组合。机动火箭发动机 3 是一尾喷管能在某一平面内全方位改变推力方向的火箭发动机。

机动火箭发动机的喷管 4 朝着水平方向。其轴线与反引力火箭发动机 2 主轴线相交。可转动的尾喷管 4 套在机动火箭发动机 3 的燃烧室 7 的外圆，能绕发动机主轴线转动。尾喷管 4 与燃烧室壁 7 接触面间有数道高压密封环 8，以保证燃烧室 7 内高压燃气不泄漏。尾喷管 4 的外圆周上有一圈齿圈 9 与控制齿轮 10 啮合。通过伺服电机 11 控制齿轮 3 转动，带动尾喷管 4 绕燃烧室 7 轴线转动。使尾喷管 4 能在这一平面内全方位任意改变朝向；达到发动机在这一平面内全方位改变推力方向的目的。姿态控制火箭结构与机动火箭相同。

飞碟在太空中机动飞行的方法：

当飞碟在太空中以小于宇宙速度的速度飞行时，则开启朝着引力中心的反引力火箭发动机 2，使之在某一高度时，反引力火箭发动机 2 的推力等于引力；这样，飞碟就能在这一

空域保持高度；再打开机动火箭发动机 3，转动尾喷管 4 就可实施机动飞行。尾喷管 4 朝左，飞碟就向右实施机动飞行；尾喷管朝右，飞碟就向左实施机动飞行。

当飞碟在太空中以大于或等于某一宇宙速度飞行时，飞碟仍然是一以轨道飞行为主的轨道飞行器。但它能使用可转动的尾喷管 4 任意改变飞行方向：开启机动火箭发动机 3；尾喷管 4 朝左，飞碟就向右实施机动变轨飞行；尾喷管朝右，飞碟就向左实施机动变轨飞行；当尾喷管 4 朝后，便对飞碟加速，从而提高飞碟的轨道高度；尾喷管 4 朝前，则对飞碟实施制动，从而降低轨道高度。

当飞碟作为星地间运载工具时，仍需多级火箭发射升空并进入星地轨道。在进入其它星球引力区后，用姿态火箭 5 将飞碟姿态调整为底部朝着星球引力中心，用反引力火箭发动机 2 实施制动，使飞碟在星球降落。重新起飞时。也用反引力火箭发动机 2 发射升空，入轨；在重入地球引力区时，又用姿态控制火箭可转动喷管 6 将其调整为底部朝着地球，反引力火箭发动机的强大制动推力可将其重入大气层时的速度降低到足够低的水平；避免了与大气磨擦产生的高温，从而实现实质性星地运载飞行。

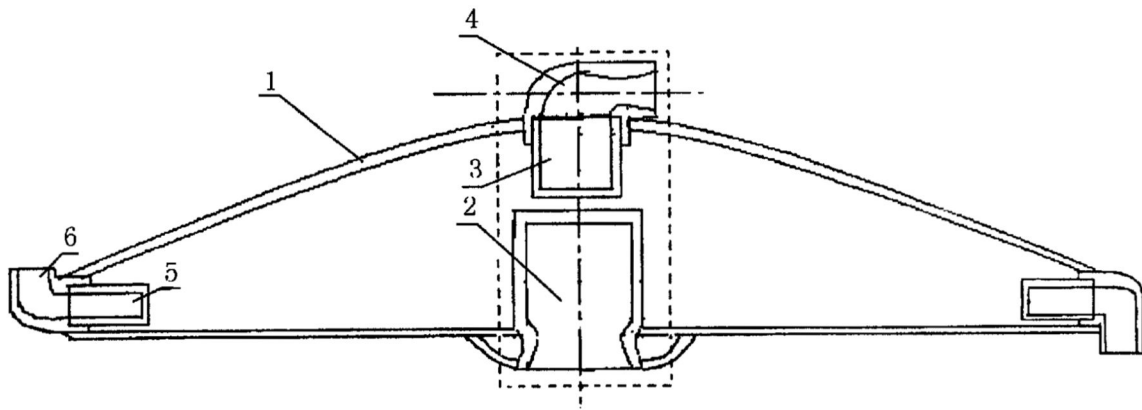


图 1

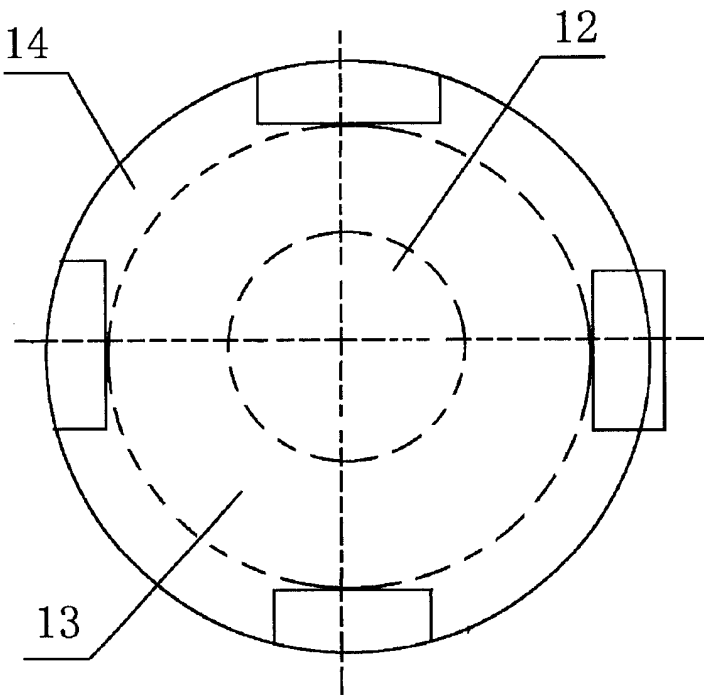


图 2

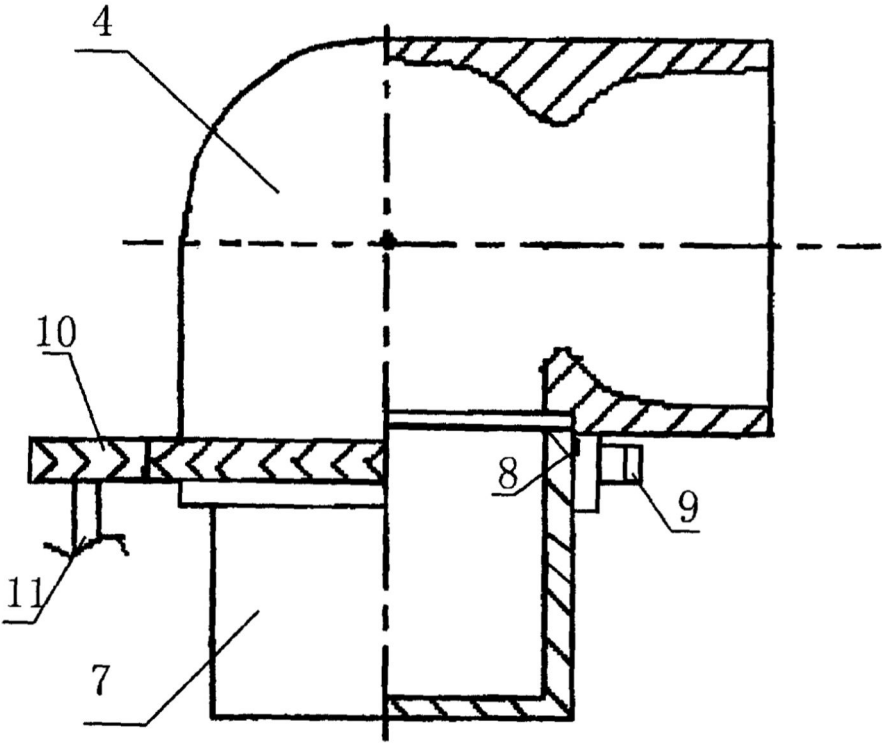


图 3

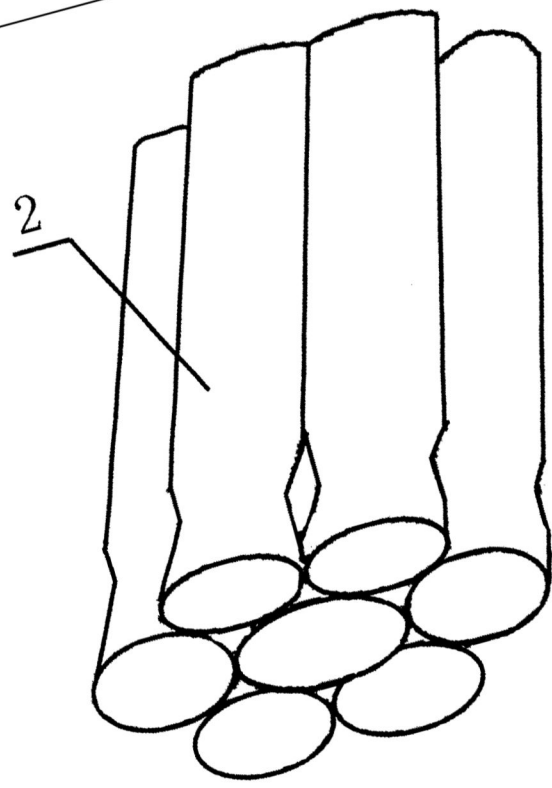


图 4



[12] 发明专利申请公开说明书

[21] 申请号 200510043650.5

[43] 公开日 2005 年 11 月 30 日

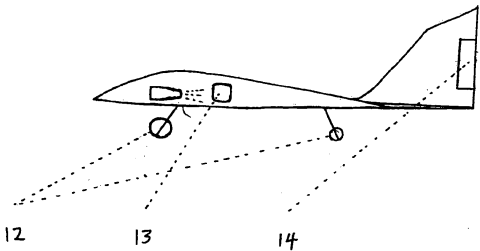
[11] 公开号 CN 1702018A

[22] 申请日 2005.6.3
[21] 申请号 200510043650.5
[71] 申请人 彭新军
地址 257300 山东省广饶县广饶镇 11 村 176
[72] 发明人 彭新军

权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 3 页

[54] 发明名称 飞碟
[57] 摘要

本发明是飞碟飞行器。1. 该飞碟没有单独的翼，是用身体飞行的避免了飞机容易折断机翼的情况。2. 同等体积、重量的飞碟比飞机载客数量多。3. 飞碟的形状在制造上简单容易。飞碟这 3 个优越性将是飞机的替代技术产品。飞碟是扁长方体，身体上表面为向前偏弧形表面。下表面前后为微弧形的表面。图描述的是飞碟 A 型的侧视图。本发明飞碟有 3 种形式 A、B、C。



ISSN 1008-4274

由风扇引擎或涡轮引擎或火箭引擎与体构成的飞碟飞行器，其特征：飞碟外形结构：飞碟是扁长方体，身体上表面为向前偏弧形表面。下表面前后为微弧形的表面。头部、胸部、腹部、臀部、尾部各占总长度的5分之1。头部有驾驶窗，左右两侧面上安有2个引擎（也可以在引擎部并列上2个备用引擎）。下面安有2个碟前轮。胸部的上面安有2个调节扇，两侧面上安有2个门。臀部下面装有2个碟后轮。尾部装有平尾与立尾。平尾上装有2个复尾。立尾上装有1个复尾。A、B、C3种形式的不同，B型与A型相比B型身体上部装有飞行罩。C型与A型相比C型的引擎和平尾和碟轮不与身体平行。这就是飞碟的飞行结构。本发明飞碟有3种形式A、B、C，它们的共同结构特征，都是扁长方体的碟形。头部1、胸部2、腹部3、臀部4、尾部5、引擎6、驾驶窗7、调节扇8、平尾9、立尾10、平尾的复尾11、碟轮12、进出门13、立尾的复尾14、飞行罩15等等组成飞碟体。

飞 碟

本说明涉及一种飞碟的飞行器。

目前的现有技术中，飞行有向左右伸展的两个翼，在飞行中机翼容易折断。载客数量少。飞机的形状制造上困难。这就是它的不足之处。

本发明任务是提供一种结构简单成本低的飞碟飞行器。1、该飞碟没有单独的翼，是用碟体飞行的。避免了飞机容易折断机翼的情况。2、同等体积重量的飞碟比飞机载客数量多。3、飞碟的形状在制造上简单容易。飞碟这3个优越性将是飞机的替代技术产品。

本发明飞碟有3种形式：A、B、C，工作原理安装上风扇与涡轮喷气引擎可航空，安装上火箭引擎可航天。是用跑道起飞降落的。外形构造：飞碟是扁长方体，身体上表面为向前偏弧形表面。下表面前后为微弧形的表面。头部、胸部、腹部、臀部、尾部各占总长度的5分之1。头部有驾驶窗，左右两侧面上安有2个引擎（也可以在引擎部并列上2个备用引擎）。下面安有2个碟前轮。胸部的上面安有2个调节扇，两侧面上安有2个门。臀部下面装有2个碟后轮。尾部装有平尾与立尾。平尾上装有2个复尾。立尾上装有一个复尾。A、B、C3种形式的不同，B型与A型相比B型身体上部装有飞行罩。C型与A型相比C型的引擎和平尾和碟轮不与身体平行。这就是飞碟的飞行结构。

由于该飞碟 1、采用了身体飞行，所以不会折断翼。2、同等体积、重量的飞碟比飞机载客数量多。3、飞碟的形状在制造上简单

容易。

下面结构附图和具体实施方式对本发明作进一步详细的说明。

飞碟A、B、C3种形式图解。

图1是飞碟A型的下视图。

图2是飞碟A型的侧视图。

图3是飞碟B型的下视图。

图4是飞碟B型的侧视图。

图5是飞碟C型的下视图。

图6是飞碟C型的侧视图。

图1、图2、图3、图4、图5、图6分别描述的飞碟特征，A、B、C3种形式的共同结构特征，都是扁长方体，身体上表面为向前偏弧形表面，下表面前后为微弧形表面。

图1、图2、图3、图4、图5、图6共同描述的A、B、C3种形式的飞碟特征。头部1、胸部2、腹部3、臀部4、尾部5、引擎6、驾驶窗7、调节扇8、平尾9、立尾10、平尾的复尾11、碟轮12、进出门13、立尾的复尾14、飞行罩15等等组成飞碟体。

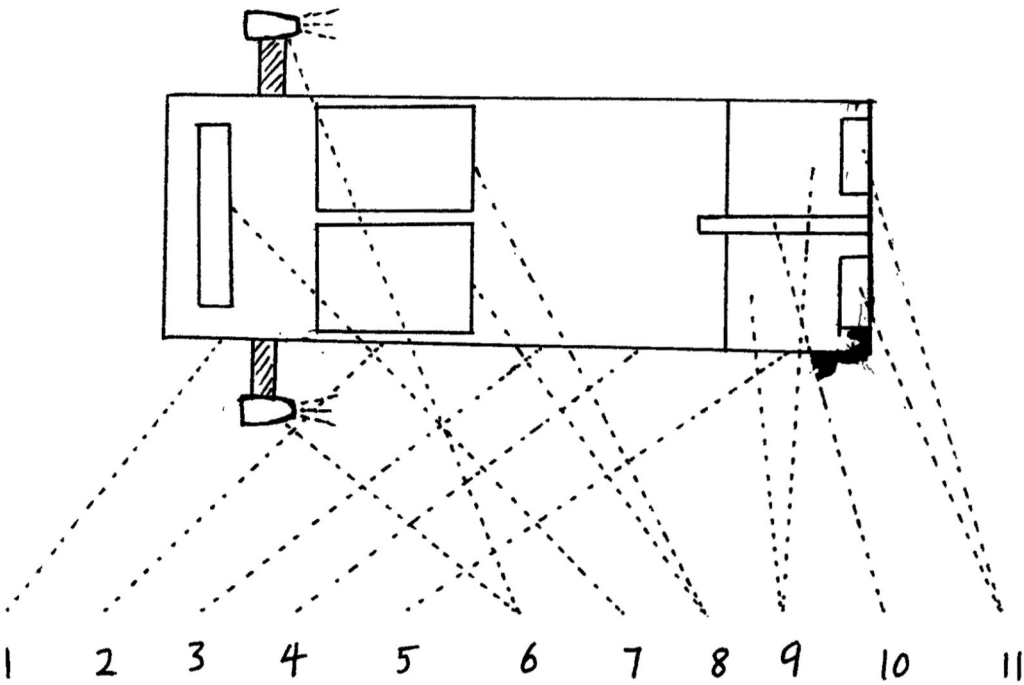


图 1

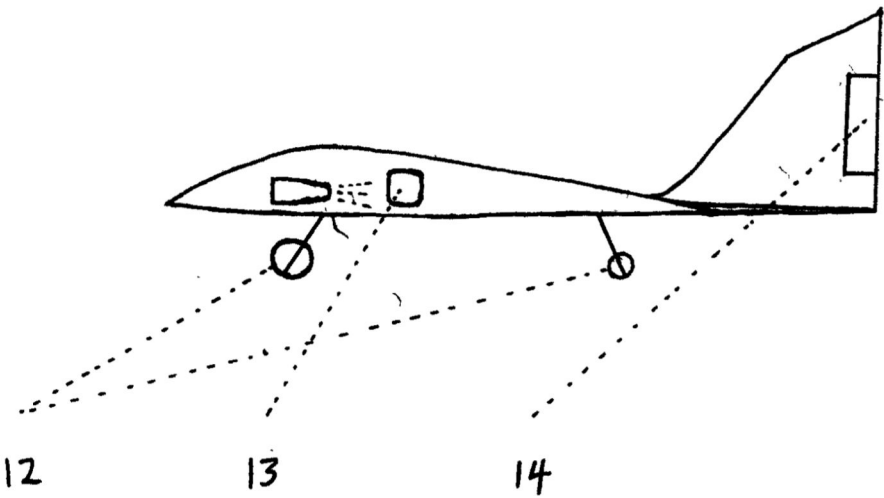


图 2

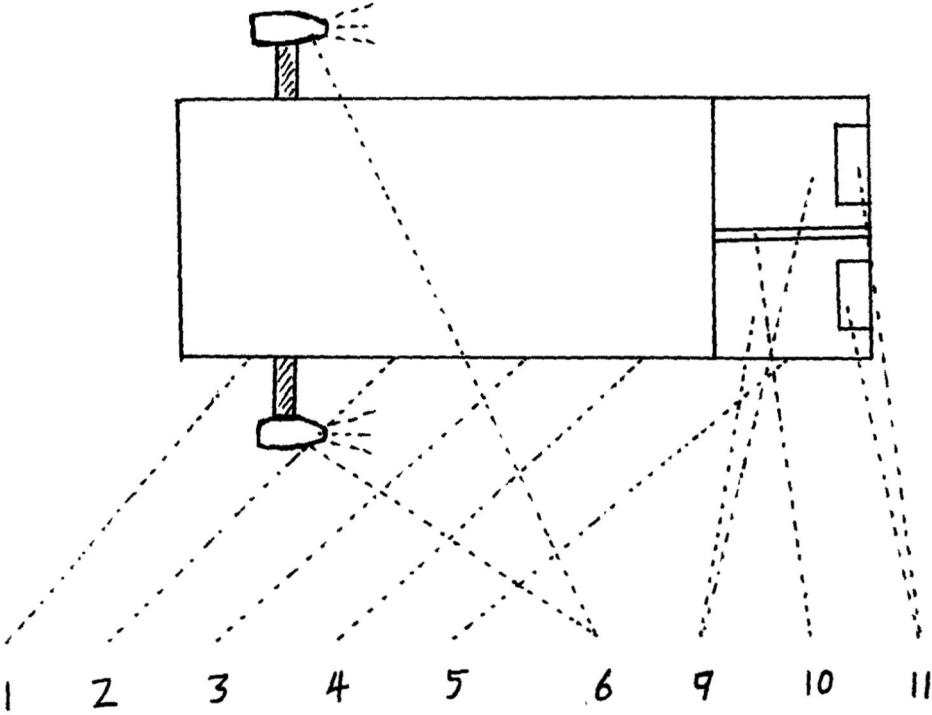


图 3

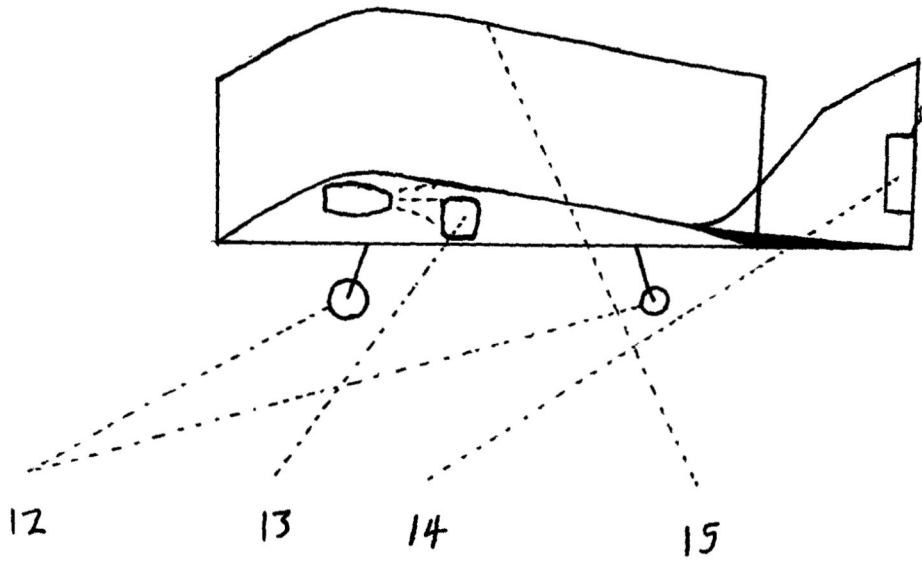


图 4

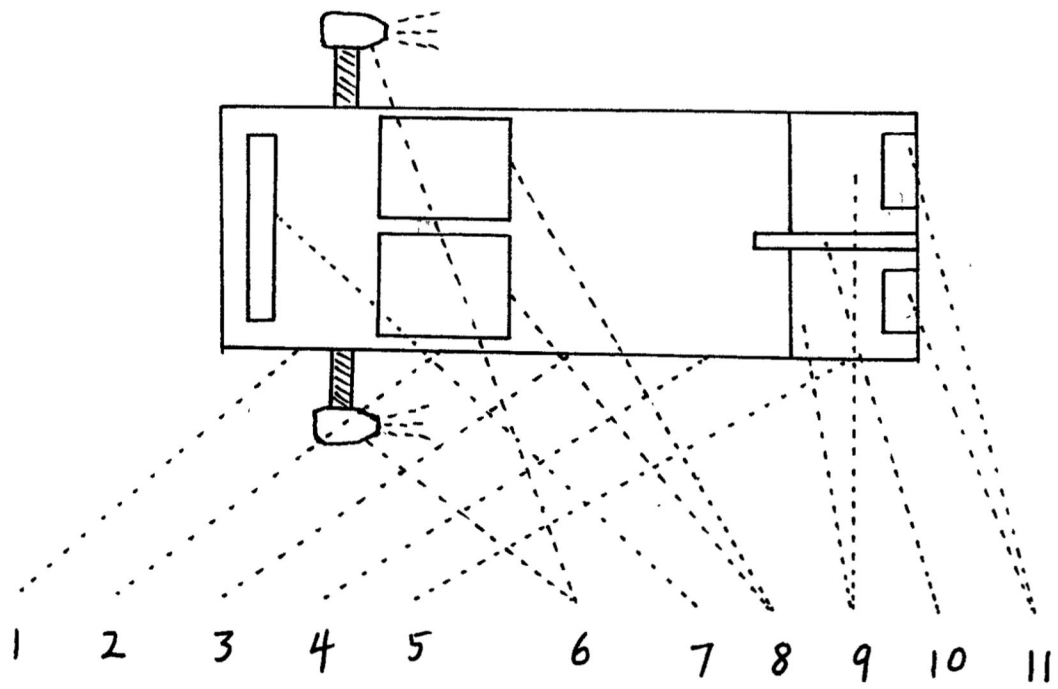


图 5

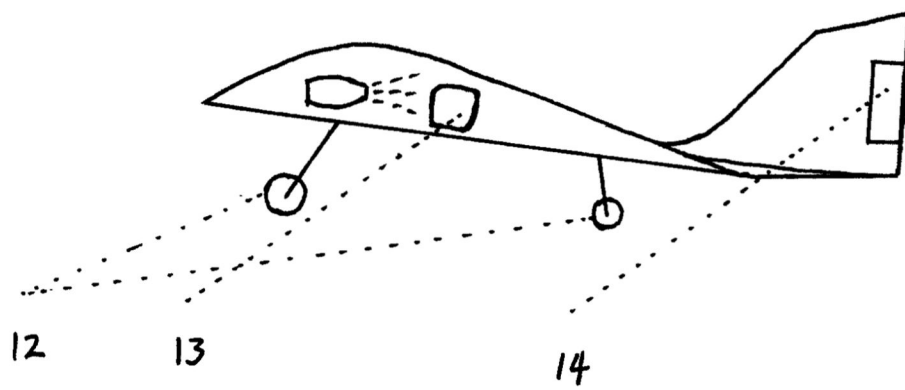


图 6



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202264885 U

(45) 授权公告日 2012. 06. 06

(21) 申请号 201120291483. 7

(22) 申请日 2011. 08. 12

(73) 专利权人 柴贵景

地址 046011 山西省长治市太行西街 159 号
21 号楼 3 单元 102 户

(72) 发明人 柴贵景

(74) 专利代理机构 太原华弈知识产权代理事务
所 14108

代理人 李毅

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006. 01)

B64C 27/04 (2006. 01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

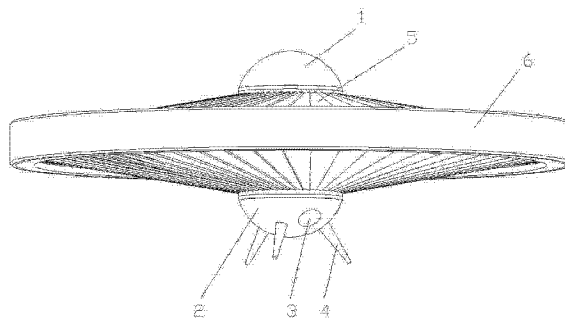
权利要求书 1 页 说明书 3 页 附图 4 页

(54) 实用新型名称

碟形飞行器

(57) 摘要

本实用新型公开了一种节省动力的蝶形飞行器。本实用新型包括发动机、机身和旋翼，机身外部设有至少三个旋翼支架，所述机身的上部和下部分别套设有机身轴承，旋翼支架的悬空端螺接有定位轴承圈，旋翼支架的悬空端前后两侧设有轨道轮，机身上部的机身轴承转圈和上定位转圈之间螺接有螺旋叶片，机身下部的机身轴承转圈和下定位转圈之间螺接有螺旋叶片，各螺旋叶片分别绕机身中轴线呈幅射状分布，螺旋叶片的迎风面呈仰角，发动机固定在下圈隔板上。工作时，发动机带动螺旋叶片旋转，机身上部的螺旋叶片和机身下部的螺旋叶片旋转方向正好相反，因此，解决了机身的平衡问题，不需另加动力来解决平衡问题。



1. 一种碟形飞行器,包括发动机(21)、机身(23)和旋翼,机身(23)上方设有玻璃顶盖(1),机身(23)下方设有底盖(2)和支脚(4),底盖(2)上设有舱盖(3),机身(23)外部设有至少三个旋翼支架(7),其特征是:所述机身(23)的上部和下部分别套装有机身轴承(8),该机身轴承(8)由上圈(15)、下圈(17)及位于上圈(15)和下圈(17)之间的机身轴承转圈(19)组成,机身轴承转圈(19)与上圈(15)和下圈(17)滚动配合,机身(23)上部的上圈(15)和下圈(17)均与机身(23)固接为一体,机身(23)下部的上圈(15)与机身(23)固接为一体;所述旋翼支架(7)的悬空端螺接有定位轴承圈(6),所述定位轴承圈(6)的上部内侧设有上部轴承轨道圈(9),定位轴承圈(6)的下部内侧设有下部轴承轨道圈(10);旋翼支架(7)的悬空端前后两侧设有轨道轮(13);上定位转圈(11)的上部通过滚珠与上部轴承轨道圈(9)滚动配合,上定位转圈(11)的下部与轨道轮(13)滚动配合;下定位转圈(12)的下部通过滚珠与下部轴承轨道圈(10)滚动配合,下定位转圈(12)的上部与轨道轮(13)滚动配合;机身(23)上部的轴承外圈和上定位转圈(11)之间螺接有螺旋叶片(5),机身(23)下部的轴承外圈和下定位转圈(12)之间螺接有螺旋叶片(5),各螺旋叶片(5)分别绕机身(23)中轴线呈幅射状分布,螺旋叶片(5)的迎风面呈仰角;位于机身(23)下部的上圈(15)中部设有上圈隔板(16),位于机身(23)下部的下圈(17)中部设有下圈隔板(18),位于机身(23)下部的机身轴承转圈(19)内设有机身轴承转圈隔板(20),轴管(14)与上圈隔板(16)和下圈隔板(18)螺接为一体,轴管(14)中段装有轴管轴承(22),轴管轴承(22)的外壳上套装有齿轮,该齿轮与机身轴承转圈隔板(20)固接为一体并与发动机输出轴啮合,发动机(21)固定在下圈隔板(18)上;上圈隔板(16)、下圈隔板(18)和机身轴承转圈隔板(20)上均设有舱门,底盖(2)装在下圈(17)上。

碟形飞行器

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种飞行器,特别是一种碟形飞行器。

背景技术

[0002] 目前,飞行器种类较多,但碟形飞行器还不多见,主要是以 UFO 的形象出现。从中国专利数据库中也能查到碟形飞行器的相关资料。专利申请号为 93102323.8 的中国专利,公开了“碟形飞行器”,他是在固定机身上装有上、下两片飞碟片,上、下两片飞碟面为一体结构,靠旋转发动机带动与机身作相对旋转配合,上、下两片飞碟面上均没有叶片,旋转时上、下两片飞碟面作同向旋转。该专利申请的碟形飞行器不能解决平衡问题,机身会受飞碟面旋转的反作用力影响,作与飞碟面旋转方向相反的转动。因此,必须要靠借助其他外力来解决平衡问题。另外,该专利申请的碟形飞行器,主要靠喷气发动机来解决升降问题,需要动力较多,成本较高。

发明内容

[0003] 本实用新型的目的是提供一种能节省动力的碟形飞行器。

[0004] 本实用新型的技术方案是:包括发动机、机身和旋翼,机身上方设有玻璃顶盖,机身下方设有底盖和支脚,底盖上设有舱盖,机身外部设有至少三个旋翼支架,所述机身的上部和下部分别套设有机身轴承,该机身轴承由上圈、下圈及位于上圈和下圈之间的机身轴承转圈组成,机身轴承转圈与上圈和下圈滚动配合,机身上部的上圈和下圈均与机身固接为一体,机身下部的上圈与机身固接为一体;所述旋翼支架的悬空端螺接有定位轴承圈,所述定位轴承圈的上部内侧设有上部轴承轨道圈,定位轴承圈的下部内侧设有下部轴承轨道圈;旋翼支架的悬空端前后两侧设有轨道轮;上定位转圈的上部通过滚珠与上部轴承轨道圈滚动配合,上定位转圈的下部与轨道轮滚动配合;下定位转圈的下部通过滚珠与下部轴承轨道圈滚动配合,下定位转圈的上部与轨道轮滚动配合;机身上部的机身轴承转圈和上定位转圈之间螺接有螺旋叶片,机身下部的机身轴承转圈和下定位转圈之间螺接有螺旋叶片,各螺旋叶片分别绕机身中轴线呈幅射状分布,螺旋叶片的迎风面呈仰角;位于机身下部的上圈中部设有上圈隔板,位于机身下部的下圈中部设有下圈隔板,位于机身下部的机身轴承转圈内设有机身轴承转圈隔板,轴管与上圈隔板和下圈隔板螺接为一体,轴管中段装有轴管轴承,轴管轴承的外壳上套装有齿轮,该齿轮与机身轴承转圈隔板固接为一体并与发动机输出轴啮合,发动机固定在下圈隔板上;上圈隔板、下圈隔板和机身轴承转圈隔板上均设有舱门,底盖装在下圈上。

[0005] 本实用新型的有益效果是:机身的上部和下部分别套设有机身轴承,机身外部设有至少三个旋翼支架,旋翼支架的悬空端螺接有定位轴承圈,旋翼支架的悬空端前后两侧设有轨道轮,机身上部的轴承外圈和上定位转圈之间螺接有螺旋叶片,机身下部的轴承外圈和下定位转圈之间螺接有螺旋叶片,各螺旋叶片分别绕机身中轴线呈幅射状分布,螺旋叶片的迎风面呈仰角,轴管与上圈隔板和下圈隔板螺接为一体,轴管中段装有轴管轴承,轴

管轴承的外壳上套装有齿轮,该齿轮与发动机输出轴啮合。因此,当发动机工作时,发动机带动轴管轴承上的齿轮旋转,继而带动机身下部的机身轴承转圈旋转,机身轴承转圈再带动螺旋叶片以及下定位转圈旋转。下定位转圈旋转时,受力后会向上飘动,迫使下定位转圈向上顶住轨道轮,并使转动的轨道轮与上定位转圈接触,并带动上定位转圈作反向旋转,从而带动机身上部的螺旋叶片旋转。但是,机身上部的螺旋叶片和机身下部的螺旋叶片旋转方向正好相反,因此,解决了机身的平衡问题,而不需另加动力来解决平衡问题。由于螺旋叶片的迎风面呈仰角,机身上部和下部的螺旋叶片旋转后,均产生向上的升力。本实用新型的碟形飞行器只需一个动力就能实现升降功能,如果再配上转向装置,还能实现前、后、左、右方向飞行和整机旋转等动作。

附图说明

- [0006] 图 1 是本实用新型实施例的结构示意图 ;
- [0007] 图 2 是图 1 的剖切示意图 ;
- [0008] 图 3 是图 1 去掉螺旋叶片后的结构示意图 ;
- [0009] 图 4 是图 3 去掉定位轴承圈后的结构示意图 ;
- [0010] 图 5 是本实用新型中位于机身下部的上圈、下圈和机身轴承转圈的结构分解示意图 ;
- [0011] 图 6 是图 5 的另一视角示意图 ;
- [0012] 图 7 是机身轴承转圈与上圈和下圈配合的结构示意图 ;
- [0013] 图 8 是图 4 中 A 向局部放大图。
- [0014] 图中 :1. 玻璃顶盖 ;2. 底盖 ;3. 舱盖 ;4. 支脚 ;5. 螺旋叶片 ;6. 定位轴承圈 ;7. 旋翼支架 ;8. 机身轴承 ;9. 上部轴承轨道圈 ;10. 下部轴承轨道圈 ;11. 上定位转圈 ;12. 下定位转圈 ;13. 轨道轮 ;14. 轴管 ;15. 上圈 ;16. 上圈隔板 ;17. 下圈 ;18. 下圈隔板 ;19. 机身轴承转圈 ;20. 机身轴承转圈隔板 ;21. 发动机 ;22. 轴管轴承 ;23. 机身。

具体实施方式

[0015] 下面结合附图和实施例对本实用新型作进一步详细说明,但不构成对本实用新型的任何限制。图 1 到图 8 所示,本实用新型包括发动机 21、机身 23 和螺旋叶片 5,机身 23 上方设有玻璃顶盖 1,机身 23 下方设有底盖 2 和支脚 4,底盖 2 上设有舱盖 3,机身 23 外部设有至少三个旋翼支架 7,所述机身 23 的上部和下部分别套装机身轴承 8。该机身轴承 8 由上圈 15、下圈 17 及位于上圈 15 和下圈 17 之间的机身轴承转圈 19 组成,机身轴承转圈 19 与上圈 15 和下圈 17 滚动配合。机身 23 上部的上圈 15 内壁和下圈 17 的内壁连接为一体,下圈 17 与机身 23 上的龙骨螺接为一体,而机身 23 下部的上圈 15 与机身 23 上的龙骨螺接为一体。所述旋翼支架 7 的悬空端螺接有定位轴承圈 6,所述定位轴承圈 6 的上部内侧设有上部轴承轨道圈 9,定位轴承圈 6 的下部内侧设有下部轴承轨道圈 10。旋翼支架 7 的悬空端前后两侧均设有轨道轮 13,该轨道轮 13 可设为多级,各级之间为铰接方式,以更加顺应配合。上定位转圈 11 的上部通过滚珠与上部轴承轨道圈 9 滚动配合,上定位转圈 11 的下部与轨道轮 13 滚动配合。下定位转圈 12 的下部通过滚珠与下部轴承轨道圈 10 滚动配合,下定位转圈 12 的上部与轨道轮 13 滚动配合。机身 23 上部的机身轴承转圈 19 和上

定位转圈 11 之间螺接有螺旋叶片 5, 机身 23 下部的机身轴承转圈 19 和下定位转圈 12 之间螺接有螺旋叶片 5, 各螺旋叶片 5 分别绕机身 23 中轴线呈幅射状分布, 螺旋叶片 5 的迎风面呈仰角。位于机身 23 下部的上圈 15 中部设有上圈隔板 16, 位于机身 23 下部的下圈 17 中部设有下圈隔板 18, 位于机身 23 下部的机身轴承转圈 19 内设有机身轴承转圈隔板 20, 轴管 14 与上圈隔板 16 和下圈隔板 18 螺接为一体, 轴管 14 中段装有轴管轴承 22, 轴管轴承 22 的外壳上套装有齿轮, 该齿轮与机身轴承转圈隔板 20 固接为一体并与发动机输出轴啮合, 发动机 21 固定在下圈隔板 18 上; 上圈隔板 16、下圈隔板 18 和机身轴承转圈隔板 20 上均设有舱门, 底盖 2 装在下圈 17 上。

[0016] 工作过程如下: 发动机 21 启动后, 通过输出轴带动齿轮旋转, 通过多级齿轮传递后带动轴管轴承 22 上的齿轮旋转, 由于该齿轮与机身轴承转圈隔板 20 固接为一体, 从而带动机身 23 下部的机身轴承转圈 19 旋转, 并使螺旋叶片 5 连同下定位转圈 12 也作同步旋转。螺旋叶片 5 连同下定位转圈 12 旋转时, 会受到空气的反作用力影响, 使下定位转圈 12 向上飘起, 从而推动轨道轮 13 与上定位转圈 11 紧贴, 增加了摩擦力, 下定位转圈 12 通过轨道轮 13 带动下定位转圈 11 作同步反向旋转, 最终带动下部的螺旋叶片 5 旋转。由于上部的螺旋叶片 5 和下部的螺旋叶片 5 的旋转方向相反, 旋转速度相同, 因此, 对机身 23 起到了平衡作用, 机身 23 不会旋转。本实用新型加上转向系统后, 还能控制机身 23 作前、后、左、右以及旋转方向的飞行。

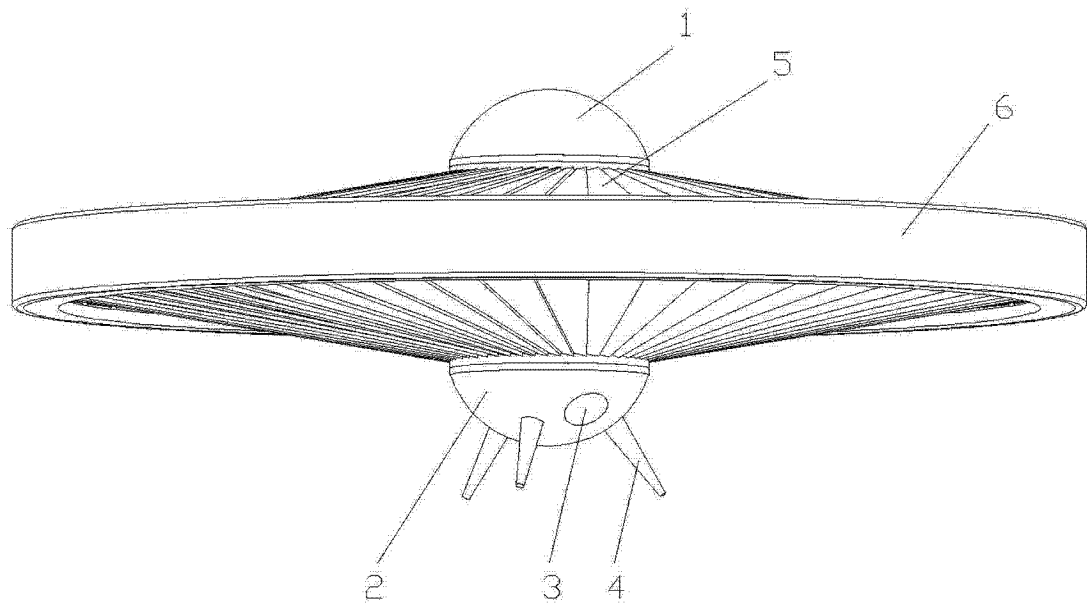


图 1

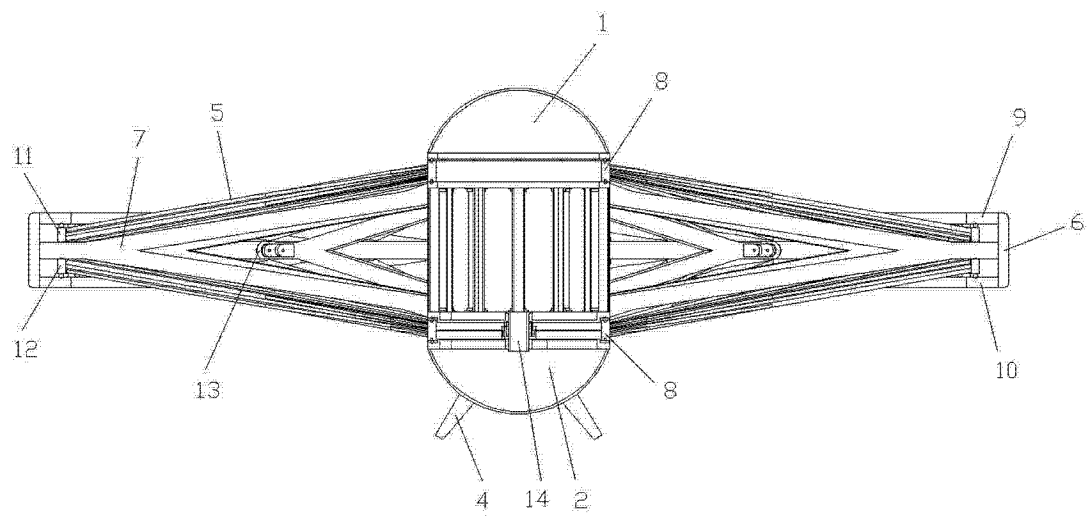


图 2

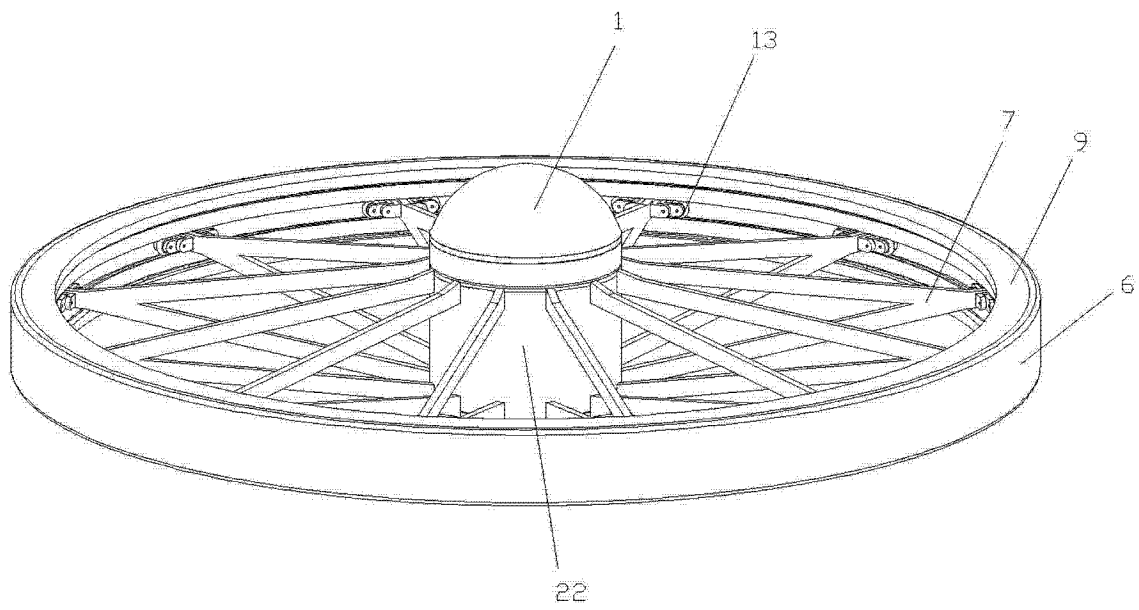


图 3

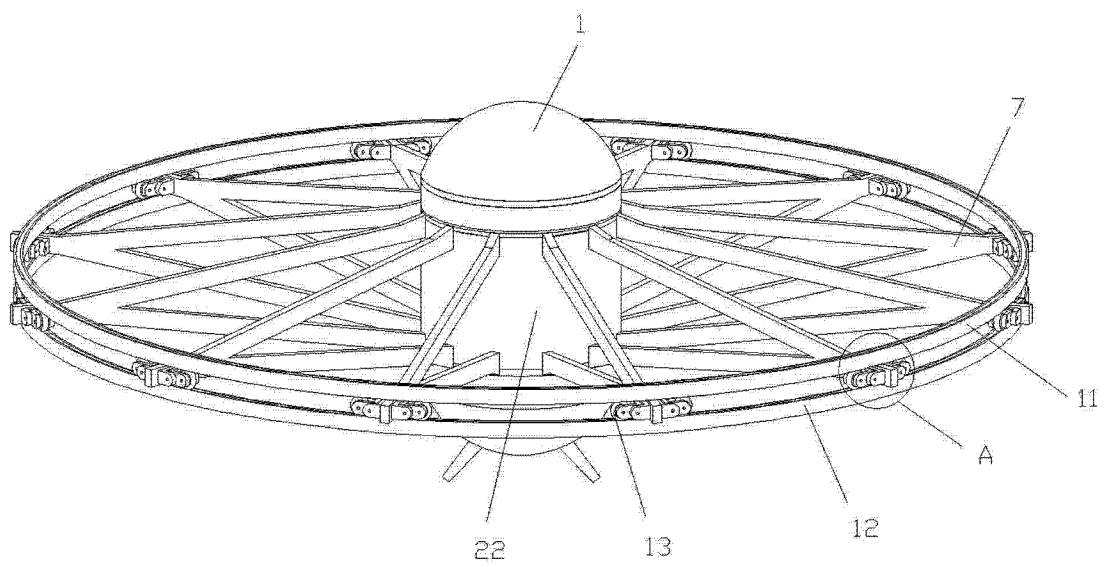


图 4

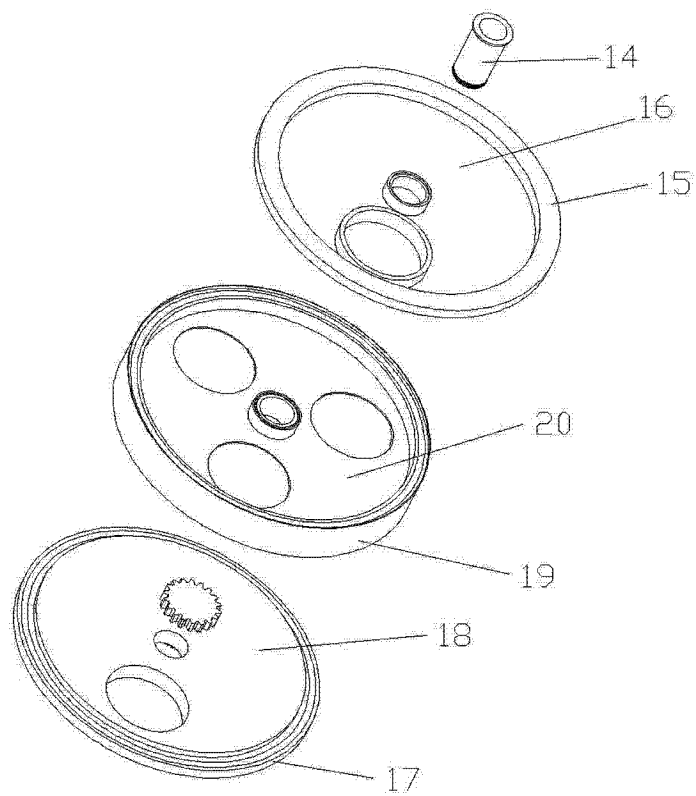


图 5

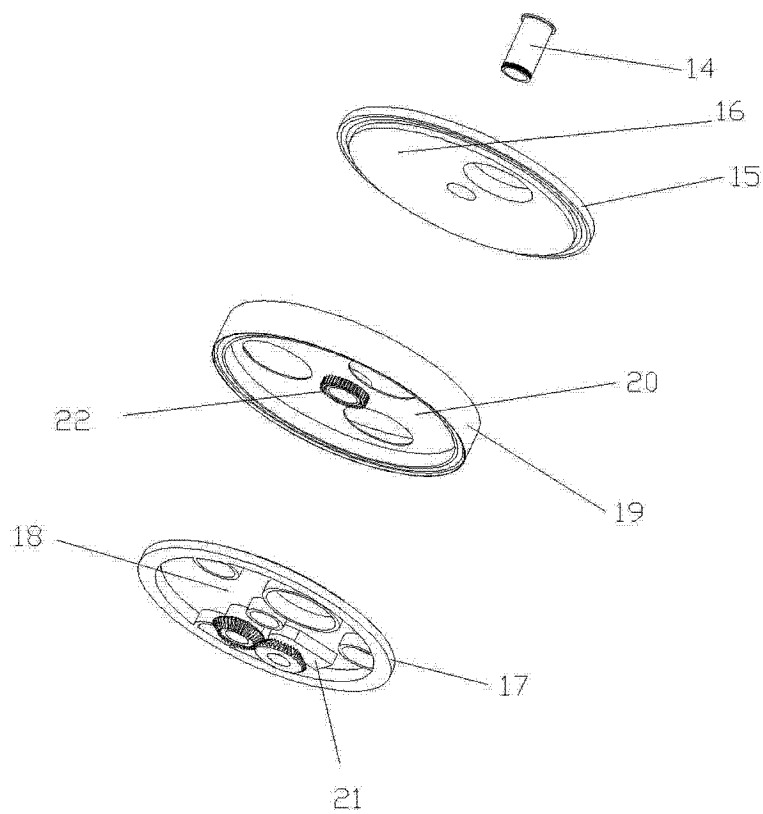


图 6

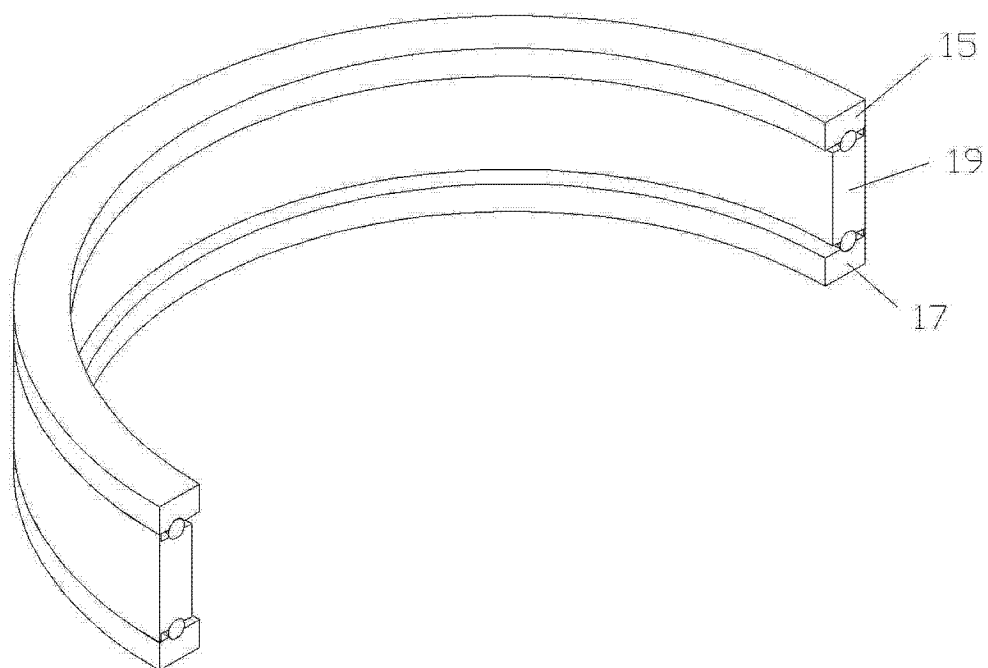


图 7

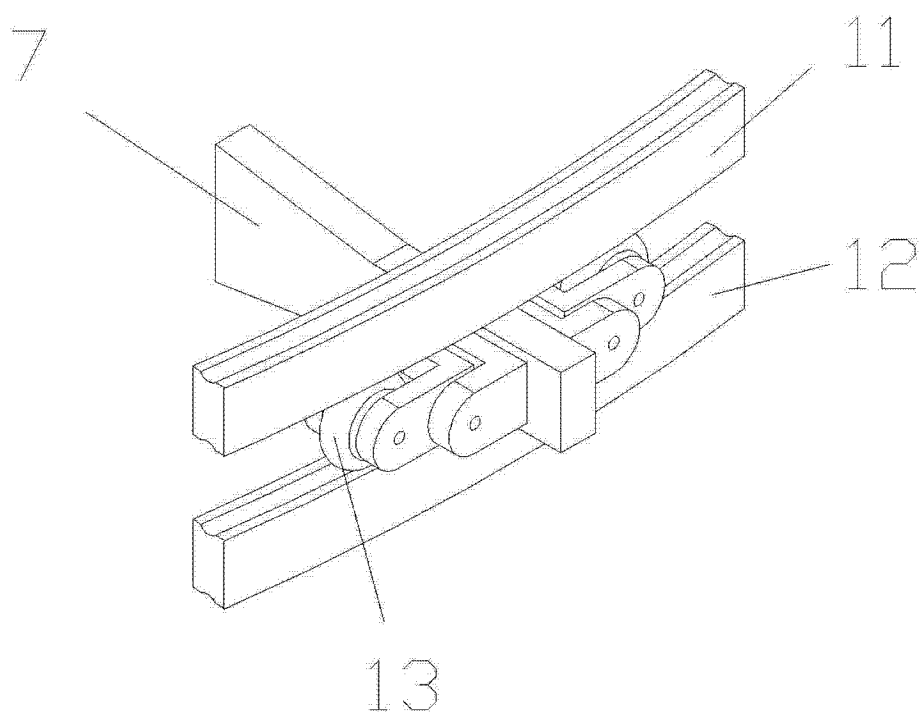


图 8

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl.
B64C 39/06 (2006.01)



[12] 实用新型专利说明书

专利号 ZL 200520050165.6

[45] 授权公告日 2006 年 3 月 22 日

[11] 授权公告号 CN 2765859Y

[22] 申请日 2005.1.25

[21] 申请号 200520050165.6

[73] 专利权人 资解生

地址 412002 湖南省株洲市中国南方航空动力机械公司南摩一厂技术科

[72] 设计人 资解生

[74] 专利代理机构 湖南兆弘专利事务所

代理人 李翠梅

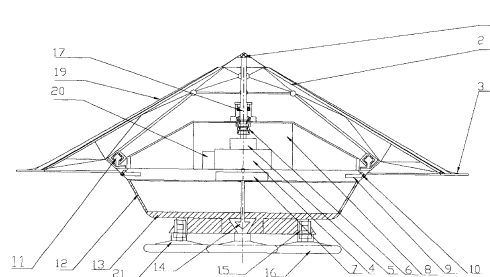
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 2 页

[54] 实用新型名称

动力飞碟

[57] 摘要

本实用新型涉及一种动力飞碟，含有伞头体，发动机，机舱，舱体和着陆架，主要特点是伞头体由设在中心轴上的顶尖、伞锥头、顶缘构成，伞头体外表面沿 360° 圆周径向均布有沟槽和细齿，机舱上设有发动机，变速器、联轴器和控制装置，机舱下设有压气机、喷嘴，机舱上还设有滚导，滚导与伞头体相接；着陆架内设有助推器和行轮架。本实用新型形如箭头，伞头体由于采用顶尖、伞锥头、顶缘的分段，旋转与切削，故该动力飞碟可以对抗空气阻力与声障，可以做到垂直起飞与降落，也可以在空中作各种姿态飞行。升力比值比较大，飞行速度高。适用于玩具、体育、娱乐观光、飞越探测、交通运输等各方面。



1、一种动力飞碟，由伞头体（19），发动机（4），机舱（8）和着陆架（15）构成，其特征在于：所述的伞头体（19）由设在中心轴（17）上的顶尖（1）、伞锥头（2）、顶缘（3）构成，伞头体（19）外表面沿 360° 圆周径向均布有沟槽和细齿（22），沟槽和细齿（22）分段设置，纬向截面逐渐递增，最大截面形成带有螺旋角的下注气流口（18）；所述机舱（8）上部设有发动机（4），变速器（5）、联轴器（6）和控制装置（20），机舱（8）下部设有压气机（7）、环状气压包（9），机舱（8）上还连有滚导（11），滚导（11）与伞头体（19）相接，伞头体（19）与中心轴（17）一起作 360° 旋转；所述的着陆架（15）内设有助推器（14）和行轮架（16）。

2、根据权利要求 1 所述的动力飞碟，其特征在于：压气机（7）上还连有环状气压包（9），环状气压包（9）上连接有 4-12 个喷嘴（10）。

3、根据权利要求 1 所述的动力飞碟，其特征在于：着陆架（15）与舱体（12）由柔性垫（13）连接，着陆架（15）上还装有环形圈（21）。

动力飞碟

技术领域

本实用新型涉及一种能在空中飞行的飞行器，特别是一种带动力装置的飞碟。

背景技术

现有的载人飞行器，如中国专利 02203371 所公开的那样，飞行器外形如圆盘飞碟。开式机架内有封闭式承载仓和磁悬浮超导电动机驱动的水平旋翼。承载仓下设带旋转喷嘴的喷射发动机。开式机架上设太阳能电池板和垂直方向舵。这种结构的飞行器，由于形如圆盘飞碟，起落效果差。采用的磁悬浮超导电动机驱动水平旋翼，成本高，结构较为复杂。

发明内容

本实用新型的目的是克服上述飞行器结构复杂，成本高的缺点，提供一种结构简单，形如箭头，成本低，飞行性能好，安全可靠的动力飞碟。

本实用新型是这样实现的。

除包含有伞头体，发动机，机舱和着陆架外，主要特点是所述的伞头体由设在中心轴上的顶尖、伞锥头、顶缘构成，伞头体外表面沿 360° 圆周径向均布有沟槽和细齿，沟槽和细齿分段设置，纬向截面逐渐递增，最大截面形成带有螺旋角的下注气流口；所述机舱上部设有发动机，变速器、联轴器和控制装置，机舱下部设有压气机、喷嘴，在机舱上还设有滚导，滚导与伞头体相接，伞头体与中心轴一起作 360° 旋转；所述的着陆架内设有助推器和行轮架。

为改变动力飞碟的转向，本实用新型的压气机上还连有环状气压包，环状气压包上连接有 4-12 个喷嘴。

本实用新型的飞碟，形如箭头。伞头体由顶尖、伞锥头、顶缘分段构成。伞头体的旋转与切削，将前方的空气分层，向顶缘下排出，在顶缘与机舱外面形成气垫，动力飞碟在这种气垫的作用下，克服空气阻力与声障，可以做到垂直起飞与降落，也可以在空中作各种姿态飞行。升力比值比较大，飞行速度高。

本动力飞碟作为一种新型方便的飞行器（或飞行工具），其用途非常广泛。可以用于玩具、体育、娱乐观光、飞越探测、交通运输等各方面。

附图说明

图 1 为本实用新型结构示意图。

图 2 为本实用新型图 1 的俯视图。

图中

| | | | |
|---------|-----------|--------|---------|
| 1、顶尖 | 2、伞锥头 | 3、顶缘 | 4、发动机 |
| 5、变速器 | 6、联轴器 | 7、压气机 | 8、机舱 |
| 9、环状气压包 | 10、喷嘴 | 11、滚导 | 12、舱体 |
| 13、柔性垫 | 14、助推器 | 15、着陆架 | 16、行轮架 |
| 17、中心轴 | 18、气流口 | 19、伞头体 | 20、控制装置 |
| 21、环形圈 | 22、沟槽和细齿。 | | |

具体实施方式

图 1 和图 2 看到，由伞头体 19，发动机 4，机舱 8 和着陆架 15 构成的动力飞碟。伞头体 19 由设在中心轴 17 上的顶尖 1、伞锥头 2、顶缘 3 构成，伞头体 19 外表面沿 360° 圆周径向均布有沟槽和细齿 22，沟槽和细齿 22 分段设置，纬向截面逐渐递增，最大截面形成带有螺旋角的下注气流口 18。机舱 8 上部设有发动机 4，变速器 5、联轴器 6 和控制装置 20，机舱 8 下部设有压气机 7、环状气压包 9，环状气压包 9 上连接有 4-12 个喷嘴 10，机舱 8 上还设有滚导 11 与伞头体 19 相接，发动机 4 通过变速器 5、联轴器 6 带动伞头体 19 作 360° 旋转运动。着陆架 15 与舱体 12 通过柔性垫 13 作柔性缓冲连接。着陆架 15 内设有助推器 14 和行轮架 16，着陆架 15 上装 1-5 个环形圈 21。

动力飞碟作上升运动：

由发动机 4 通过变速器 5、联轴器 6 带动伞头体 19 一起，向一个固定方向旋转（旋转方向由分布在伞锥头的齿向决定顺时针、逆时针方向）。伞锥头 2 的外锥表面的齿切削空气，形成 2 股气流，一股继续作旋转运动，另一股沿各沟槽流向顶缘 3 下面，整体以圆锥形向周边空中流出，这 2 股气流速度较快，被顶缘 3 分开，实际形成层流。由于周边空气的对流，以较慢速度填充在机舱 8 下，向上产生一部分升力。助推器 14 向下喷气，由于空气的反作用力，又产生另一部分升力。动力飞碟在这两种力的作用下向上飞行。

倾斜运动：

由压气机 7 产生的压力气体通过环状气压包 9 流向喷嘴 10，由其中的一个或二个喷嘴喷出。由于气流的反作用力与动力飞碟的重心点产生力矩，使飞碟倾斜，并以倾斜向上的方向飞行，从而改变飞行方向。

起落运动：

由于伞头体 19 的旋转加速与助推器 14 的喷气，可使飞碟垂直起飞。当转速变慢，助推器 14 排量变小，可以垂直落向地面。为了减少与地面接触的瞬间冲击，着陆架 15 上装有 1-5 个环形圈 21，可以扫平微小不平的土石与植被。

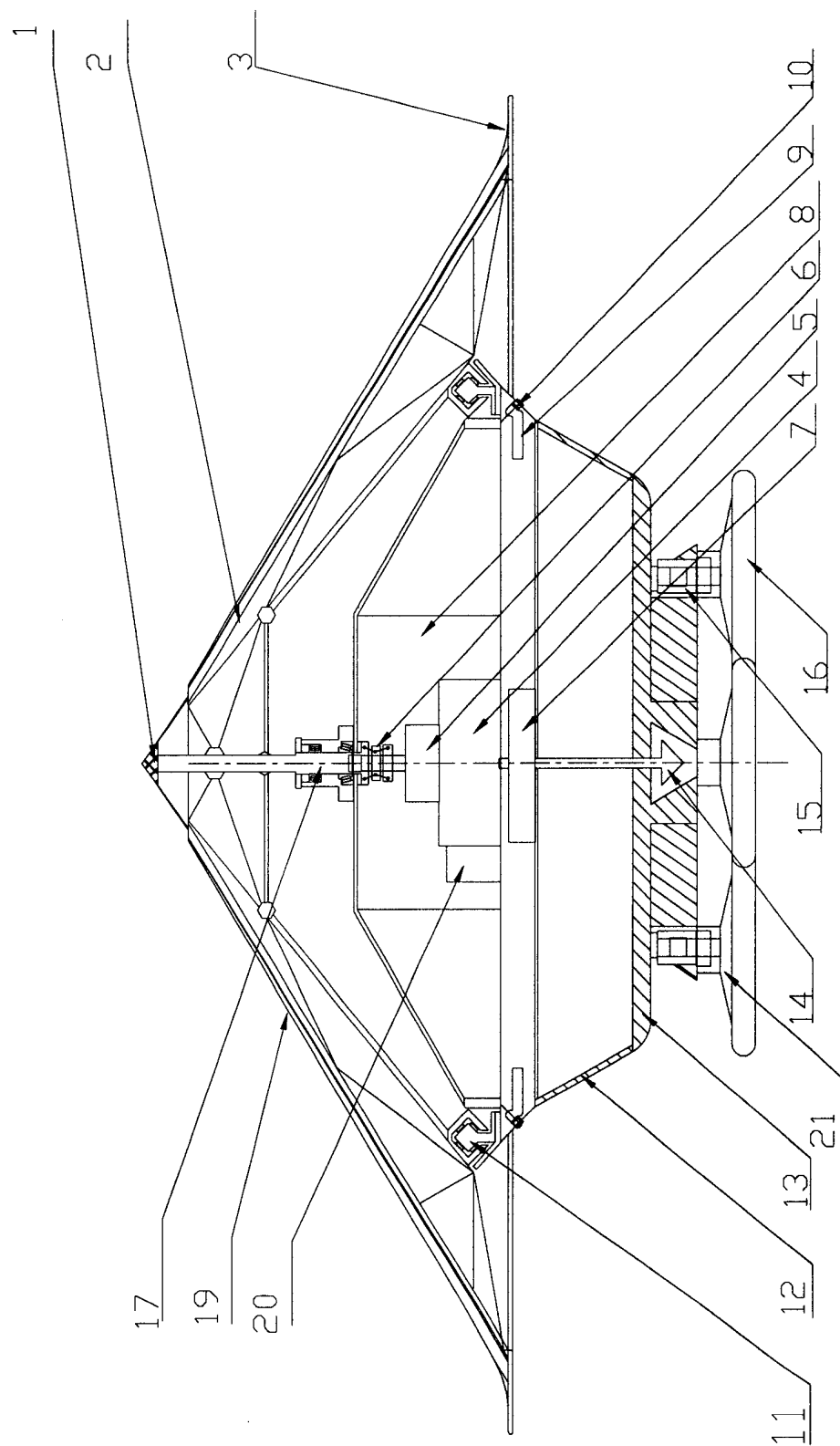


图1

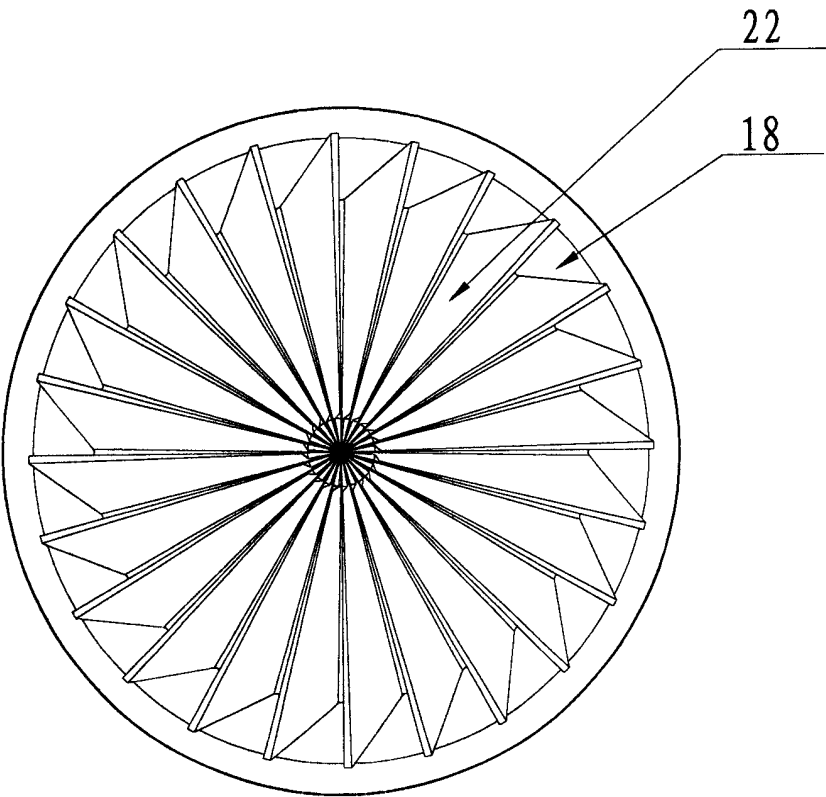


图2



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204506375 U

(45) 授权公告日 2015. 07. 29

(21) 申请号 201520114781. 7

(22) 申请日 2015. 02. 24

(73) 专利权人 丁乃祥

地址 255321 山东省淄博市周村区王村镇东
道村 30 号

(72) 发明人 丁乃祥

(51) Int. Cl.

B60F 5/02(2006. 01)

B64C 27/28(2006. 01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

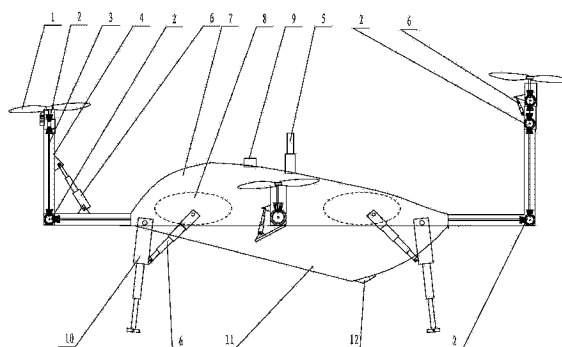
权利要求书1页 说明书4页 附图3页

(54) 实用新型名称

多功能飞碟

(57) 摘要

本实用新型涉及一种多功能飞碟,属于飞行器领域,包括圆形机身,机身下部平整上部凸起呈机翼状,机身边缘均布四条安装杆,安装杆内设传动杆,传动杆均通过离合器与机身内部的发动机相连,可实现水陆空皆可运行,经济实用,利于推广使用和进行救援工作。



1. 一种多功能飞碟,包括圆形机身(7),其特征在于:下部平整上部凸起呈机翼状,机身(7)边缘均布四条安装杆(4),安装杆(4)内设传动杆(3),传动杆(3)均通过离合器与机身(7)内部的发动机相连;

前方的安装杆(4)上连续铰接两段安装杆(4),安装杆(4)内均设传动杆(3),安装杆(4)首尾铰接在一起,相邻传动杆(3)通过差速器(2)传动连接,相邻安装杆(4)通过油缸(6)驱动,油缸(6)底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆(4)上,最尾端的安装杆(4)上设螺旋桨(1),螺旋桨(1)与传动杆(3)固定连接,油缸(6)伸缩带动安装杆(4)转动,螺旋桨(1)可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨(1)的单叶长度不与机身(7)重叠或接触;

两侧的安装杆(4)上铰接一小段安装杆(4),安装杆(4)内均设传动杆(3),两传动杆(3)通过差速器(2)传动连接,安装杆(4)通过油缸(6)驱动,油缸(6)底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆(4)上,最尾端的安装杆(4)上设螺旋桨(1),螺旋桨(1)与传动杆(3)固定连接,油缸(6)伸缩带动安装杆(4)转动,螺旋桨(1)可实现前后两个方向转动,螺旋桨(1)的单叶长度不与机身(7)重叠或接触;

后方的安装杆(4)向上弯折呈L形,其上端铰接一小段安装杆(4),安装杆(4)内均设传动杆(3),两传动杆(3)通过差速器(2)传动连接,相邻安装杆(4)通过油缸(6)驱动,油缸(6)底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆(4)上,最尾端的安装杆(4)上设螺旋桨(1),螺旋桨(1)与传动杆(3)固定连接,油缸(6)伸缩带动安装杆(4)转动,螺旋桨(1)可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨(1)的单叶长度不与机身(7)重叠或接触。

2. 根据权利要求1所述的多功能飞碟,其特征在于:机身(7)周边设四个气囊(8),气囊(8)通过气泵充气 and 抽气。

3. 根据权利要求2所述的多功能飞碟,其特征在于:机身(7)下部设四个伸缩支撑脚(10),支撑脚(10)伸缩量通过油缸(6)控制,支撑脚(10)底部均设红外距离传感器,红外距离传感器均与控制系统相连。

4. 根据权利要求1所述的多功能飞碟,其特征在于:机身(7)两侧的螺旋桨(1)可更换为喷气式引擎。

5. 根据权利要求1所述的多功能飞碟,其特征在于:机身(7)下部凸起形成水仓(11),上部凸起呈机翼状。

6. 根据权利要求3所述的多功能飞碟,其特征在于:油缸(6)的油管固定在安装杆(4)的外壁下部。

7. 根据权利要求1所述的多功能飞碟,其特征在于:机身(7)为椭圆形。

多功能飞碟

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种多功能飞碟,属于飞行器领域。

背景技术

[0002] 在交通工具领域,分为水陆空三种类型的交通工具,普遍的水、陆、空交通工具只能在其相应的领域才可运行。现在水陆两栖汽车等也得到大力发展,但无法作为飞行器使用,且在水上运行速度慢,如施行搜救等救援工作会耽误救险时机;现有的水上飞机虽然可以实现水上升降,但其是通过在水上滑行实现起飞与降落,所需行程较大,无法实现垂直升降,定点降落较困难;正在研发的可陆地行驶的飞行器类似于滑翔机,具有翼展较大的机翼,推广起来难度极高。

实用新型内容

[0003] 根据以上现有技术中的不足,本实用新型要解决的技术问题是:提供一种可实现水陆空皆可运行的多功能飞碟,克服了上述背景技术中的不足,经济实用,利于推广使用和进行救援工作。

[0004] 本实用新型所述的多功能飞碟,包括圆形机身,机身下部平整上部凸起呈机翼状,机身边缘均布四条安装杆,安装杆内设传动杆,传动杆均通过离合器与机身内部的发动机相连;

[0005] 前方的安装杆上连续铰接两段安装杆,安装杆内均设传动杆,安装杆首尾铰接在一起,相邻传动杆通过差速器传动连接,相邻安装杆通过油缸驱动,油缸底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆上,最尾端的安装杆上设螺旋桨,螺旋桨与传动杆固定连接,油缸伸缩带动安装杆转动,螺旋桨可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨划过区域不与机身重叠或接触;

[0006] 两侧的安装杆上铰接一小段安装杆,安装杆内均设传动杆,两传动杆通过差速器传动连接,安装杆通过油缸驱动,油缸底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆上,最尾端的安装杆上固定螺旋桨,螺旋桨与传动杆连接,油缸伸缩带动安装杆转动,螺旋桨可实现前后两个方向转动,螺旋桨划过区域不与机身重叠或接触;

[0007] 后方的安装杆向上弯折呈 L 形,其上端铰接一小段安装杆,安装杆均内设传动杆,两传动杆通过差速器传动连接,相邻安装杆通过油缸驱动,油缸底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆上,最尾端的安装杆上固定螺旋桨,螺旋桨与传动杆固定连接,油缸伸缩带动安装杆转动,螺旋桨可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨划过区域不与机身重叠或接触;

[0008] 机身周边设四个气囊,气囊通过气泵充气 and 抽气;

[0009] 机身下部铰接四个伸缩支撑脚,支撑脚伸缩量通过油缸控制,支撑脚底部均设红外距离传感器,红外距离传感器均与控制系统相连。

[0010] 机身两侧的螺旋桨可更换为喷气式引擎,

[0011] 机身下部凸起形成水仓,上部凸起呈机翼状。

[0012] 机身呈椭圆形,方便在水中行驶。

[0013] 机身上部为盖子形,下部为碗形。

[0014] 油缸的油管固定在安装杆的外壁下部。

[0015] 工作原理及过程:

[0016] 工作时,通过控制油缸使四个螺旋桨均朝上,启动发动机,发动机通过离合器带动传动杆转动,传动杆通过差速器传动带动螺旋桨转动,螺旋桨形成的升力带动机身起飞上行,需加速上升时,后螺旋桨朝前方,这样机身前部朝上,然后将四个螺旋桨朝向前方,提升飞碟上升速度,当达到所需高度时,再将后螺旋桨朝上方,使飞碟水平朝前飞行,再将后螺旋桨朝前。通过油缸控制四个螺旋桨朝向前方,飞碟即向前飞行,由于机身呈机翼状,在飞行时本身就受到空气的升力,因为前方螺旋桨可向前后左右四个方向转动,可通过调节前方螺旋桨的朝向来控制飞碟行进的地点方向,后螺旋桨起到平衡机身的作用,通过四个螺旋桨的助推将飞碟带至目的地。

[0017] 飞碟在降落时,通过油缸控制四个螺旋桨略朝后,螺旋桨形成风阻使飞碟减速并停止前行,此时螺旋桨回正朝上并逐渐降低转速,飞碟开始下降;如果加速下降,将前螺旋桨朝前方,飞碟前部朝下,通过离合器控制后方和两侧的螺旋桨降低转速或停转,到一定距离再将前螺旋桨朝上,待飞碟机身将要达到水平之前,启动其他螺旋桨,此时通过前后螺旋桨调节需要降落的方位,通过控制油缸使四条伸缩杆伸展出来,伸缩杆底部的红外距离传感器检测到其正下方的降落点离伸缩杆的高度,并传输给控制系统,控制系统通过计算得出哪个伸缩杆离地距离最小,然后其他伸缩杆伸长或收缩直至与这根伸缩杆离地距离相同,此时即使在崎岖地形降落四个支撑杆也可同时着地,稳定性很强。对于机身下部水平的飞碟,如果降落在水上进行救援等工作时,当降低到离水面一定高度,可提前在降落时通过气泵将气囊打开增加飞碟的浮力,对于下部带有水仓的飞碟,如果超出飞碟的排水量,则需要打开气囊增加飞碟的浮力,当需要飞碟隐蔽在水中时,启动水泵将水抽入机身底部的水仓,机身缓慢没入水中,当需要飞碟露出水面时,将水泵打开将水仓中的水排出,机身浮出水面。

[0018] 本实用新型与现有技术相比所具有的有益效果是:

[0019] 本实用新型所述的多功能飞碟,由于机身呈机翼状,在飞行时本身就受到空气的升力,因为前方螺旋桨可向前后左右四个方向转动,可通过调节前方螺旋桨的方向来控制飞碟行进的方向,可在复杂地形进行飞行,四个支撑杆可同时着地,稳定性很强。通过气囊可降落在水上,用途广,易于推广,可广泛应用于国防勘探和搜救工作。

附图说明

[0020] 图1是本实用新型实施例1示意图;

[0021] 图2是本实用新型实施例2示意图;

[0022] 图3是实施例1和2的俯视图。

[0023] 图中:1、螺旋桨;2、差速器;3、传动杆;4、安装杆;5、烟囱;6、油缸;7、机身;8、气囊;9、通风口;10、支撑脚;11、水仓;12、进出水口;13、舱门。

具体实施方式

[0024] 下面结合附图对本实用新型的实施例做进一步描述：

[0025] 实施例 1

[0026] 如图 1 和图 3 所示，本实用新型所述的多功能飞碟，包括圆形机身 7，机身 7 下部平整上部凸起呈机翼状，机身 7 边缘均布四条安装杆 4，安装杆 4 内设传动杆 3，传动杆 3 均通过离合器与机身 7 内部的发动机相连；

[0027] 前方的安装杆 4 上连续铰接两段安装杆 4，安装杆 4 内均设传动杆 3，安装杆 4 首尾铰接在一起，相邻传动杆 3 通过变速器 2 传动连接，相邻安装杆 4 通过油缸 6 驱动，油缸 6 底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆 4 上，最尾端的安装杆 4 上设螺旋桨 1，螺旋桨 1 与传动杆 3 固定连接，油缸 6 伸缩带动安装杆 4 转动，螺旋桨 1 可实现前后左右四个方向转动，螺旋桨 1 的单叶长度不与机身 7 重叠或接触；

[0028] 两侧的安装杆 4 上铰接一小段安装杆 4，安装杆 4 内均设传动杆 3，两传动杆 3 通过变速器 2 传动连接，安装杆 4 通过油缸 6 驱动，油缸 6 底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆 4 上，最尾端的安装杆 4 上设螺旋桨 1，螺旋桨 1 与传动杆 3 固定连接，油缸 6 伸缩带动安装杆 4 转动，螺旋桨 1 可实现前后两个方向转动，螺旋桨 1 的单叶长度不与机身 7 重叠或接触；

[0029] 后方的安装杆 4 向上弯折呈 L 形，其上端铰接一小段安装杆 4，安装杆 4 均内设传动杆 3，两传动杆 3 通过变速器 2 传动连接，相邻安装杆 4 通过油缸 6 驱动，油缸 6 底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆 4 上，最尾端的安装杆 4 上设螺旋桨 1，螺旋桨 1 与传动杆 3 固定连接，油缸 6 伸缩带动安装杆 4 转动，螺旋桨 1 可实现前后左右四个方向转动，螺旋桨 1 的单叶长度不与机身 7 重叠或接触；

[0030] 机身 7 周边设四个气囊 8，气囊 8 通过气泵充气 and 抽气；

[0031] 机身 7 下部设四个伸缩支撑脚 10，支撑脚 10 伸缩量通过油缸 6 控制，支撑脚 10 底部均设红外距离传感器，红外距离传感器均与控制系统相连。

[0032] 机身 7 两侧的螺旋桨 1 可更换为喷气式引擎，

[0033] 机身 7 下部凸起形成水仓 11，上部凸起呈机翼状。

[0034] 油缸 6 的油管固定在安装杆 4 的外壁下部。

[0035] 机身 7 为椭圆形，在水中行驶时能减小水的阻力，提高行进速度。

[0036] 工作原理及过程：

[0037] 工作时，通过控制油缸 6 使四个螺旋桨 1 均朝上，启动发动机，发动机通过离合器带动传动杆 3 转动，传动杆 3 通过变速器 2 传动带动螺旋桨 1 转动，螺旋桨 1 形成的升力带动机身 7 起飞上行，需加速上升时，后螺旋桨 1 朝前方，这样机身 7 前部朝上，然后将四个螺旋桨 1 朝向前方，提升飞碟上升速度，再将后螺旋桨 1 朝上方，使飞碟水平朝前飞行，再将后螺旋桨 1 朝前。通过油缸 6 控制四个螺旋桨 1 朝向前方，飞碟即向前飞行，由于机身 7 呈机翼状，在飞行时本身就受到空气的升力，因为前方螺旋桨 1 可向前后左右四个方向转动，可通过调节前方螺旋桨 1 的朝向来控制飞碟行进的地点方向，后螺旋桨 1 起到平衡机身 7 的作用。飞碟在降落时，通过油缸 6 控制螺旋桨 1 略朝后，螺旋桨 1 形成风阻使飞碟减速并停止前行，此时螺旋桨 1 回正朝上并逐渐降低转速，如果加速下降，将前螺旋桨 1 朝前方，飞碟前部朝下，通过离合器控制后方和两侧的螺旋桨 1 降低转速或停转，到一定距离再将前螺

旋桨 1 朝上,待飞碟机身 7 将要水平之前,启动其他螺旋桨 1,此时通过前后螺旋桨 1 调节需要降落的方位,伸出四条伸缩杆,伸缩杆底部的红外距离传感器检测到其正下方的降落点离伸缩杆的高度,并传输给控制系统,控制系统通过计算得出哪个伸缩杆离地距离最小,然后其他伸缩杆伸长或收缩直至与这根伸缩杆离地距离相同,此时降落四个支撑杆可同时着地,稳性很强。如果降落在水上进行救援等工作时,可在降落时通过气泵将气囊 8 打开增加飞碟的浮力,当需要飞碟隐蔽在水中时,启动水泵将水抽入机身 7 底部的水仓 11,机身 7 缓慢没入水中,当需要飞碟露出水面时,将水泵打开将水仓 11 中的水排出,机身 7 浮出水面。

[0038] 实施例 2

[0039] 如图 2 和图 3 所示,机身为底面为平面,机身呈机翼状,其他结构与实施例 1 相同,这样在空中高速飞行时,机身上下两面的气压差给机身一定的升力,利于飞行。

[0040] 实施例 3

[0041] 机身为椭圆形,利于在水中行驶。

[0042] 实施例 4

[0043] 机身上部为盖子形,下部为碗形。

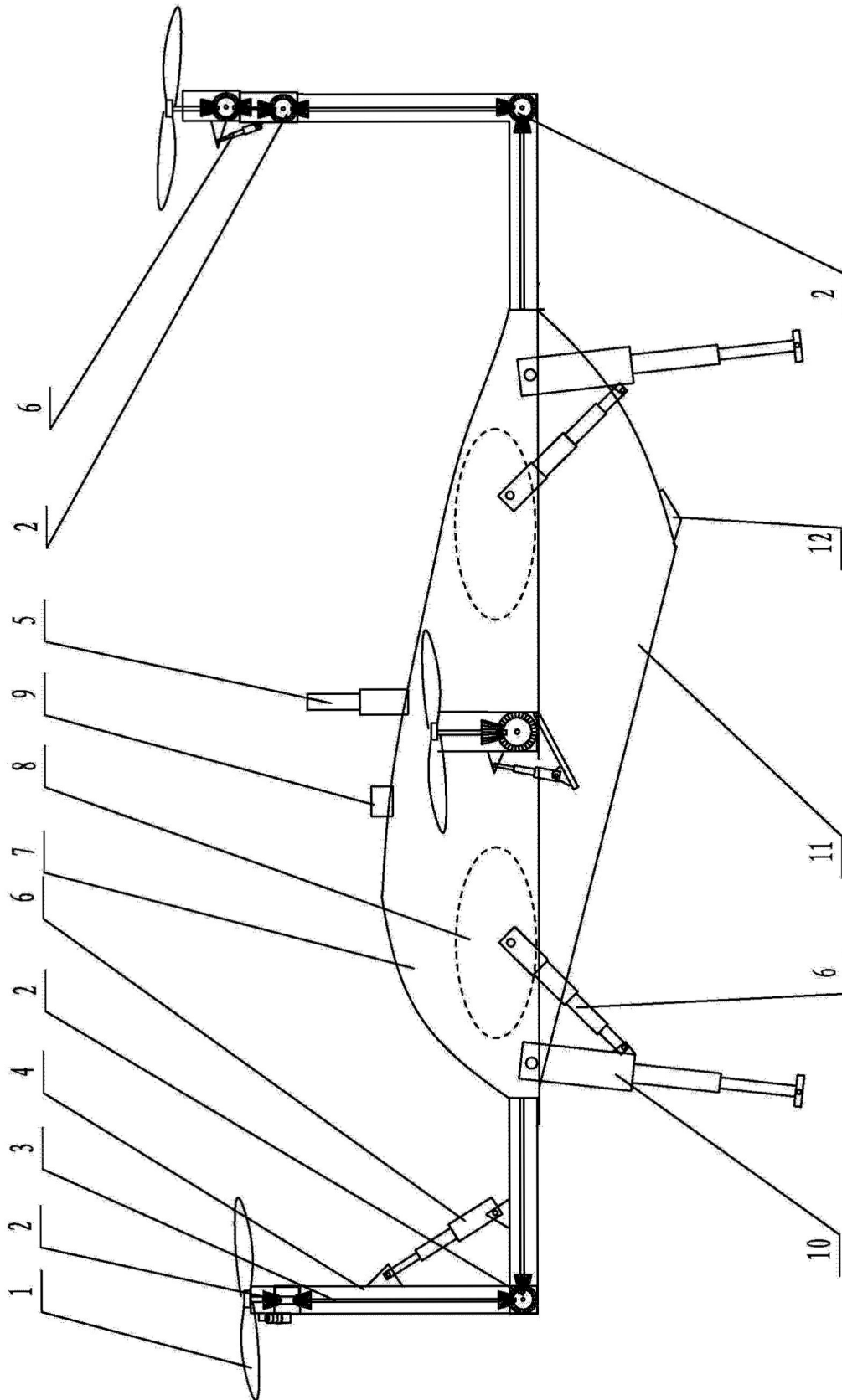


图 1

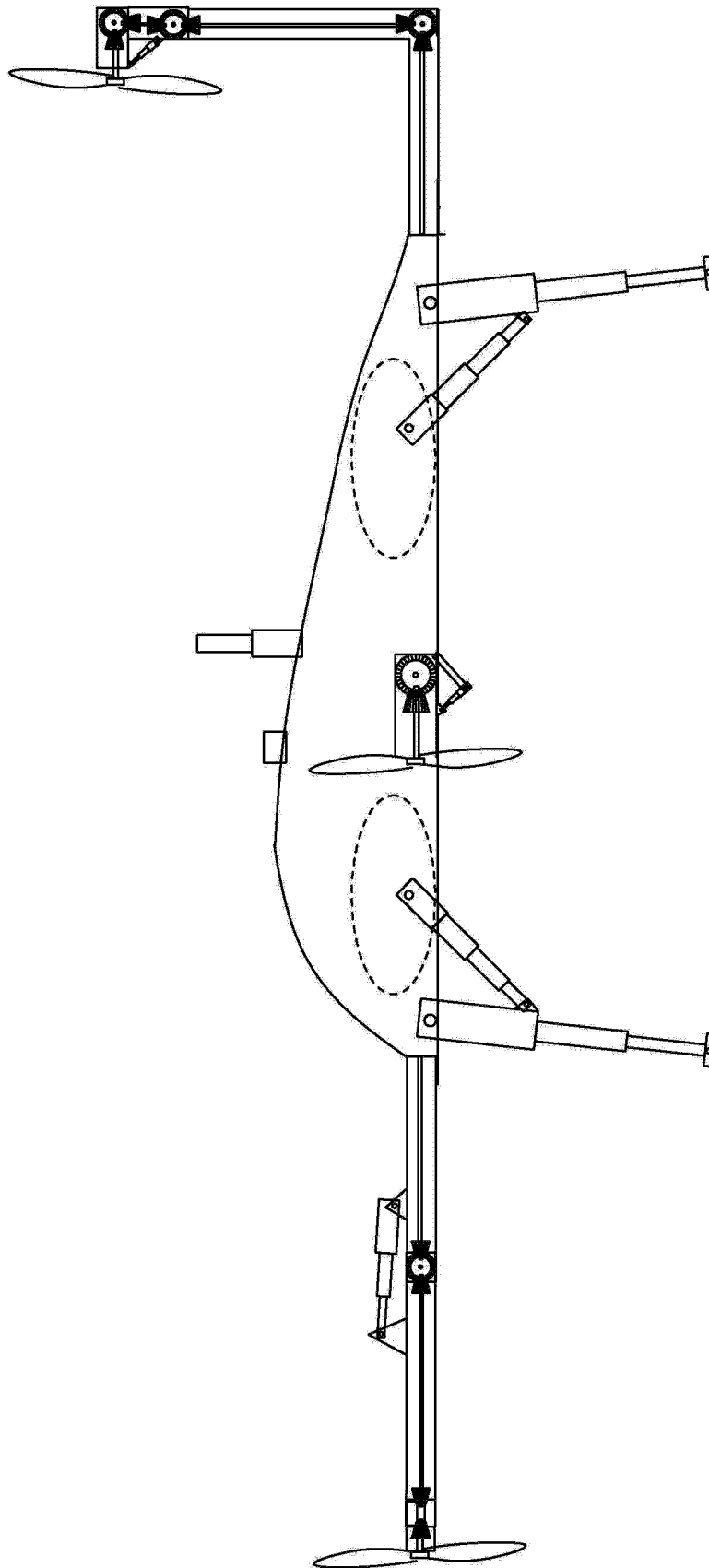


图 2

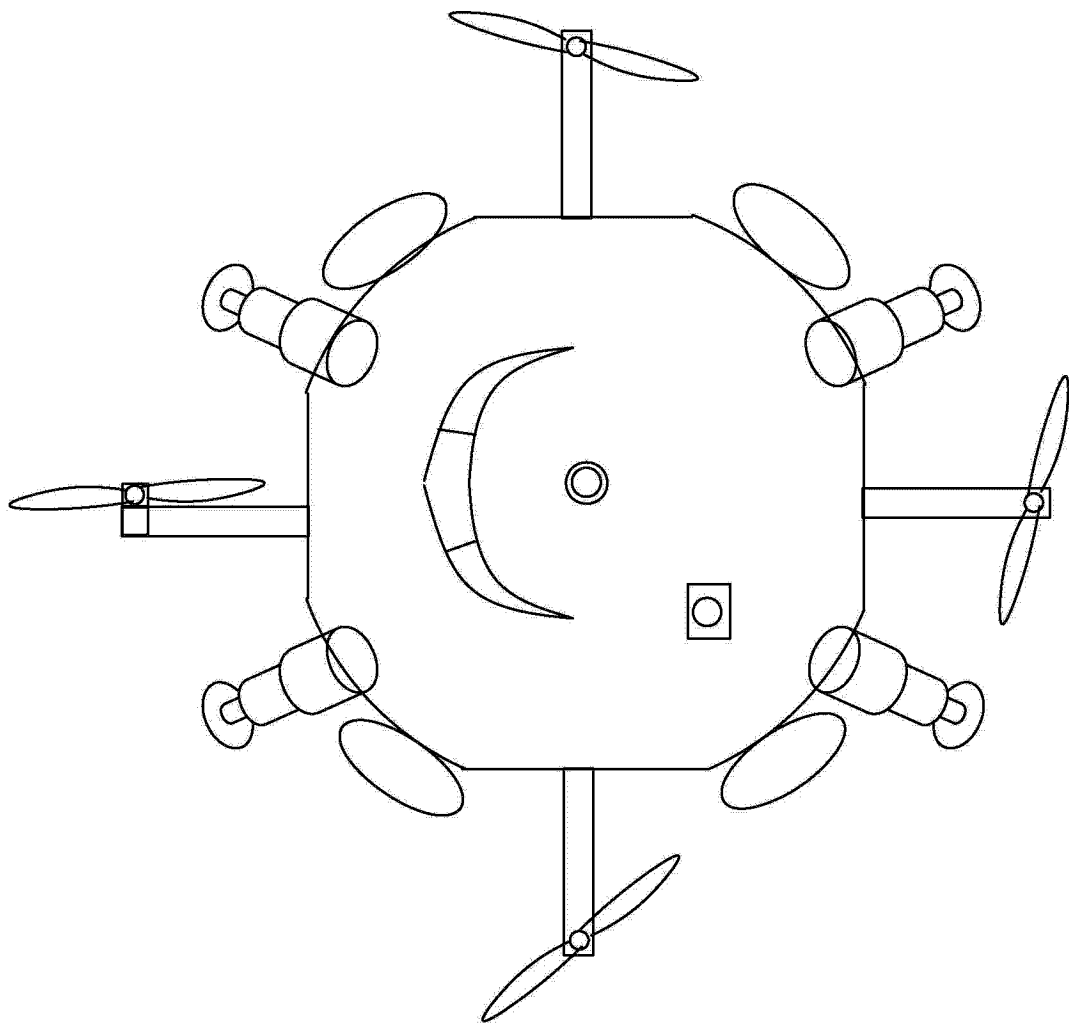


图 3



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106005412 A

(43)申请公布日 2016. 10. 12

(21)申请号 201610560021.8

(22)申请日 2016.07.08

(71)申请人 夏建国

地址 422000 湖南省邵阳市大祥区九十亭
社区三角队

(72)发明人 夏建国

(51)Int.Cl.

B64C 39/02(2006.01)

B64C 29/00(2006.01)

B64C 27/32(2006.01)

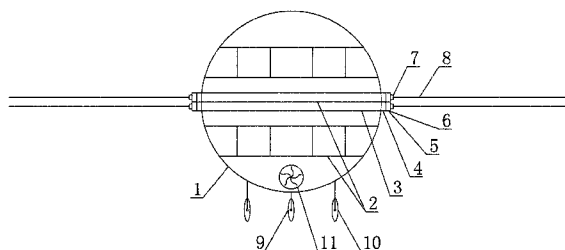
权利要求书1页 说明书3页 附图3页

(54)发明名称

飞碟型垂直起降高速电磁飞机

(57)摘要

本发明涉及一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它包括球形机体、底盘、电磁轨道、电枢、永磁铁支架、螺旋桨叶、涡扇、前后起落架轮、操纵杆、显示屏、电脑、发电机、仪器仪表、电子开关。本发明新颖,实用性强,创造了飞碟型高速电磁飞机,它是靠发电机提供动力源的,是利用电磁系统提供的动力,它能空中飞,路上跑,能垂直起降或滑行起降,能在空中悬浮不动或旋盘飞行,用电脑控制,能人工驾驶或无人全自动化驾驶,它结构简单科学,油耗低,推力大,速度快,噪声小,载重大、航程远、成本低,因有双动力组合,所以更加安全可靠,它有巨大的商业开发价值,是目前世界上最先进的飞碟型垂直起降高速电磁飞机。



1. 一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它能空中飞,路上跑,它包括球形或椭圆形机体(1)、底盘(2)、工字形电磁轨道(3)、电枢(4)、永磁铁(5)、永磁铁支架(6)、折叶器(7)、螺旋桨叶(8)、前起落架轮(9)、后起落架轮(10)、涡扇(11)、电动机(12)、齿轮柱(13)、半圆齿轮(14)、滑轮(15)、轴(16)、轴承(17)、方形平头丝杆螺帽(18)、操纵杆、显示屏、电脑、电线、发电机、充电器、蓄电池、仪器仪表、信号灯、电子开关,电磁是由电枢(4)和永磁铁(5)组成的,是利用依靠电流产生的移动磁场来推动永磁铁(5)的,其特征在于:在一个球形或椭圆形机体(1)的上部分或下部分内装有雷达天线,绕机体(1)的中部位一周装有二组或一组工字形电磁轨道(3)、用方形平头丝杆螺帽(18)固定住,轨道(3)上面装有电枢(4)、电枢(4)的上方装有永磁铁(5)与支架(6),支架(6)上装有折叶器(7)与螺旋桨叶(8)、折叶器(7)上电动机(12)转动带动齿轮柱(13)转动、齿轮柱(13)转动带动半圆齿轮(14)转动、半圆齿轮(14)转运带动螺旋桨叶朝下或朝上折起来,节省空间,在工字形电磁轨道(3)的侧槽内装有锥形滑轮(15)与支架(6)、滑轮(15)与轨道(3)相配合、滑轮(15)内装有轴(16)、轴承(17)与卡环,在机体(1)的底部前部分装有一个前起落架轮(9),后部分装有两个后起落架轮(10)、前后起落架轮里都装有电磁驱动器,机体(1)内装有上下两层底盘(2)、一层底盘(2),下面室内装有柴油发电机、充电器、蓄电池与涡扇(11)、涡扇(11)的主要作用是用来固定住机体(1)和起到推进作用的,涡扇(11)的气流能左右排放或朝下排放,二层底盘(2)室内装有操纵杆、显示屏、电脑、电线、仪器仪表、信号灯、电子开关,垂直起动飞机时,先启动电脑,再起柴油发电机提供动力源,打开螺旋桨叶(8)、按下起动键,强大的电流将产生强大的移动磁场来推动永磁铁(5)与支架(6)高速旋转,支架(6)高速旋转带动螺旋桨叶(8)高速旋转、螺旋桨叶(8)高速旋转带动机体(1)迅速上升,并收起前后起落架轮,涡扇(11)也在高速旋转保证机体(1)固定不动,当机体(1)上升到一定高度时,就做倾转旋翼高速飞行,它能在空中悬浮不动或旋盘飞行,它能人工驾驶或无人全自动化驾驶,垂直降落飞机时,放下前后起落架轮,用电脑控制螺旋桨叶(8)的速度,缓慢落地或在跑道上滑行降落,落地后折叶器(7)起动朝上折起螺旋桨叶(8),电磁驱动前后起落架轮,操纵飞机就能在公路上高速奔跑。

飞碟型垂直起降高速电磁飞机

技术领域

[0001] 本发明涉及一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机。

背景技术

[0002] 目前市场上出现的飞机,都不是二用飞机,都只能在空中飞,不能在路上跑,因机翼太长,所以只能在飞机跑道上滑行起降。现在的固定翼螺旋桨飞机和螺旋桨直升机,因螺旋桨叶都在机身的前方或在机身的上方,螺旋桨叶高速旋转产生的风力,将对机身产生大的阻力,所以要多消耗了大的能源,要想降低油耗,降低噪声,提高推力,提高速度,只有改变机身和螺旋桨的结构设计,才能去掉阻力。现在化石能源日渐枯竭,能源紧张,油价昂贵,只有大力创造新机器,节省能源,保护环境,保证飞机安全飞行才是硬道理,今天在党的大众创业、万众创新的精神鼓舞下,我发明了一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它能空中飞,路上跑,机体和螺旋桨叶采用了新的结构方法来设计飞机的螺旋桨叶和总体布局,把机体设计成一个球形或椭圆形,把螺旋桨叶布置在机体的周边,它转矩大、动力大、推力大,它能实现去掉风对机身的阻力,它能实现降低油耗,降低噪声,提高推力,提高速度。本发明新颖,实用性强,空间大,载重大,无需固定机翼,它像飞碟一样飞翔,它是用两台交流或直流柴油发电机给飞机提供动力源的,一台备用的,它是利用电磁系统提供的动力,它是用涡扇来固定机体不动和起到推进作用的,它能实现在球形或椭圆形的机体一周安装二组或一组工字形电磁轨道与螺旋桨叶,一组电磁轨道与螺旋桨叶向左高速旋转上升;一组电磁轨道与螺旋桨叶向右高速旋转上升,左右高速旋转使力平衡,能使机体固定不动,因安装二组电磁轨道与螺旋桨叶,有一组电磁轨道与螺旋桨叶坏了,还有一组电磁轨道与螺旋桨叶继续工作,所以安装二组电磁轨道与螺旋桨叶,再加上一台备用发电机,更加安全可靠,它能杜绝空难事故的发生,在机体内装有上下两层底盘,一层底盘下面室内装有二台柴油发电机、充电器、蓄电池与涡扇,二层底盘室内装有操纵杆、显示屏、电脑、电线、仪器仪表、信号灯、电子开关,在机体的底部前部分装有一个前起落架轮,在后部分装有二个后起落架轮,前后起落架轮里都装有电磁驱动器。因机体、电磁轨道与永磁铁支架的结构是圆形,所以磁钢片应设计构成长块弧形,装在电磁轨道与永磁铁支架上,磁钢片连接缝应该错开,电枢磁钢片开有线圈孔,在孔内装有漆包线即可。电磁的动力与螺旋桨叶应该根据飞机的载重量需求而设计制造。它完全改变了现有飞机的结构,它结构更简单,更科学,油耗更低,推力更大,速度更快,噪声更小,重量轻,体积小,成本更低,更容易制造及维修,有双动力组合,更加安全可靠,它能杜绝空难事故的发生,生产制造一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它包括球形或椭圆形机体、底盘、工字形电磁轨道、电枢、永磁铁支架、螺旋桨叶、涡扇、前后起落架轮、操纵杆、显示屏、电脑、电线、发电机、充电器、蓄电池、仪器仪表、信号灯、电子开关,新颖飞碟型垂直起降高速电磁飞机的发明,必将对制造飞机产业带来了一革命,它能实现低油耗、低污染、低排放、低噪声、高效率、高可靠性,它能杜绝空难事故的发生,将电磁飞机设计成飞碟型,机体设计成球形或椭圆形,它阻力小、推力大、升力大、速度快、空间大、载重大、航程远、成本低,能垂直起降或滑行起降,能在空中悬浮不动或旋盘飞行,能在公路上高

速奔跑,用电脑控制,能人工驾驶或无人全自动化驾驶,它有巨大的商业开放价值,必将为人类带来巨大的社会效益和经济效益,必将为人类的航空安全飞行做出巨大的贡献。

发明内容

[0003] 本发明飞碟型垂直起降高速电磁飞机的目的就是要发明一种结构简单科学,油耗低,推力大,载重大,速度快,噪声小,成本低,容易制造,容易维修,安全可靠,绿色环保的新飞机。生产制造一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它包括球形或椭圆形机体、底盘、工字形电磁轨道、电枢、永磁铁支架、螺旋桨叶、涡扇、前后起落架轮、操纵杆、显示屏、电脑、电线、发电机、充电器、蓄电池、仪器仪表、信号灯、电子开关,它比现在的飞机结构更简单科学,油耗更低、推力更大,升力更大,速度更快,噪声更小,载重更大、航程更远,成本更低,更容易制造及维修,因有二组电磁轨道与螺旋桨叶和二台发电机组,所以飞行更加安全可靠,它能杜绝空难事故的发生,用电脑数字控制,能人工驾驶或无人全自动化驾驶,它能垂直起降或滑行起降,它能空中飞,路上跑,它能低油耗,低污染,低排放,低噪声,高效率,高可靠安全性,飞行性能良好的飞碟型垂直起降高速电磁飞机。

[0004] 本发明的技术方案是这样实现的:一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它能空中飞,路上跑,它包括球形或椭圆形机体、底盘、工字形电磁轨道、电枢、永磁铁、永磁铁支架、折叶器、螺旋桨叶、前起落架轮、后起落架轮、涡扇、电动机、齿轮柱、半圆齿轮、滑轮、轴、轴承、方形平头丝杆螺帽、操纵杆、显示屏、电脑、电线、发电机、充电器、蓄电池、仪器仪表、信号灯、电子开关,电磁是由电枢和永磁铁组成的,是利用依靠电流产生的移动磁场来推动永磁铁的,其特征在于:在一个球形或椭圆形机体的上部分或下部分内装有雷达天线,绕机体的中部位一周装有二组或一组工字形电磁轨道、用方形平头丝杆螺帽固定住,轨道上面装有电枢、电枢的上方装有永磁铁与支架,支架上装有折叶器与螺旋桨叶、折叶器上电动机转动带动齿轮柱转动、齿轮柱转动带动半圆齿轮转动、半圆齿轮转动带动螺旋桨叶朝下或朝上折起来,节省空间,在工字形电磁轨道的侧槽内装有锥形滑轮与支架、滑轮与轨道相配合、滑轮内装有轴、轴承与卡环,在机体的底部前部分装有一个前起落架轮,后部分装有二个后起落架轮、前后起落架轮里都装有电磁驱动器,机体内装有上下两层底盘、一层底盘,下面室内装有柴油发电机、充电器、蓄电池与涡扇、涡扇的主要作用是用来固定住机体和起到推进作用的,涡扇的气流能左右排放或朝下排放,二层底盘室内装有操纵杆、显示屏、电脑、电线、仪器仪表、信号灯、电子开关,垂直起动飞机时,先启动电脑,再起柴油发电机提供动力源,打开螺旋桨叶、按下起动键,强大的电流将产生强大的移动磁场来推动永磁铁与支架高速旋转,支架高速旋转带动螺旋桨叶高速旋转、螺旋桨叶高速旋转带动机体迅速上升,并收起前后起落架轮,涡扇也在高速旋转保证机体固定不动,当机体上升到一定高度时,就做倾转旋翼高速飞行,它能在空中悬浮不动或旋盘飞行,它能人工驾驶或无人全自动化驾驶,垂直降落飞机时,放下前后起落架轮,用电脑控制螺旋桨叶的速度,缓慢落地或在跑道上滑行降落,落地后折叶器起动朝上折起螺旋桨叶,电磁驱动前后起落架轮,操纵飞机就能在公路上高速奔跑。

[0005] 本发明的飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它特别适合制造大型运输机和中、小型飞机,也特别适合制造中、小型无人机及微型侦察机。

[0006] 本发明的优点:发明新颖,实用性强,完全改变了现有飞机的结构,创造了飞碟型

垂直起降高速电磁飞机,它是靠柴油发电机给飞机提供动力源的,是利用电磁系统提供的动力,它结构简单科学、阻力小、噪声小、油耗低、推力大、升力大、速度快、空间大、载重大、航程远、成本低,它能空中飞、路上跑,能垂直起降或滑行起降,能在空中悬浮不动或旋盘飞行,用电脑控制,能人工驾驶或无人全自动化驾驶,它有双动力组合,更加安全可靠,能杜绝空难事故的发生,它能制造成大、中、小、微型飞机,它是目前世界上最先进的飞碟型垂直起降高速电磁飞机。

附图说明

[0007] 图1是本发明的一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机的结构示意图;

[0008] 图2是图1的俯视结构示意图;

[0009] 图3是图1的侧视结构示意图;

具体实施方式:

[0010] 如图1、2、3所示,一种飞碟型垂直起降高速电磁飞机,它能空中飞,路上跑,它包括球形或椭圆形机体1、底盘2、工字形电磁轨道3、电枢4、永磁铁5、永磁铁支架6、折叶器7、螺旋桨叶8、前起落架轮9、后起落架轮10、涡扇11、电动机12、齿轮柱13、半圆齿轮14、滑轮15、轴16、轴承17、方形平头丝杆螺帽18、操纵杆、显示屏、电脑、电线、发电机、充电器、蓄电池、仪器仪表、信号灯、电子开关,电磁是由电枢4和永磁铁5组成的,是利用依靠电流产生的移动磁场来推动永磁铁5的,其特征在于:在一个球形或椭圆形机体1的上部分或下部分内装有雷达天线,绕机体1的中部位一周装有二组或一组工字形电磁轨道3、用方形平头丝杆螺帽18固定住,轨道3上面装有电枢4、电枢4的上方装有永磁铁5与支架6,支架6上装有折叶器7与螺旋桨叶8、折叶器7上电动机12转动带动齿轮柱13转动、齿轮柱13转动带动半圆齿轮14转动、半圆齿轮14转运带动螺旋桨叶朝下或朝上折起来,节省空间,在工字形电磁轨道3的侧槽内装有锥形滑轮15与支架6、滑轮15与轨道3相配合、滑轮15内装有轴16、轴承17与卡环,在机体1的底部前部分装有一个前起落架轮9,后部分装有一个后起落架轮10、前后起落架轮里都装有电磁驱动器,机体1内装有上下两层底盘2、一层底盘2,下面室内装有柴油发电机、充电器、蓄电池与涡扇11、涡扇11的主要作用是用来固定住机体1和起到推进作用的,涡扇11的气流能左右排放或朝下排放,二层底盘2室内装有操纵杆、显示屏、电脑、电线、仪器仪表、信号灯、电子开关,垂直起动飞机时,先启动电脑,再起动柴油发电机提供动力源,打开螺旋桨叶8、按下起动键,强大的电流将产生强大的移动磁场来推动永磁铁5与支架6高速旋转,支架6高速旋转带动螺旋桨叶8高速旋转、螺旋桨叶8高速旋转带动机体1迅速上升,并收起前后起落架轮,涡扇11也在高速旋转保证机体1固定不动,当机体1上升到一定高度时,就做倾转旋翼高速飞行,它能在空中悬浮不动或旋盘飞行,它能人工驾驶或无人全自动化驾驶,垂直降落飞机时,放下前后起落架轮,用电脑控制螺旋桨叶8的速度,缓慢落地或在跑道上滑行降落,落地后折叶器7起动朝上折起螺旋桨叶8,电磁驱动前后起落架轮,操纵飞机就能在公路上高速奔跑。

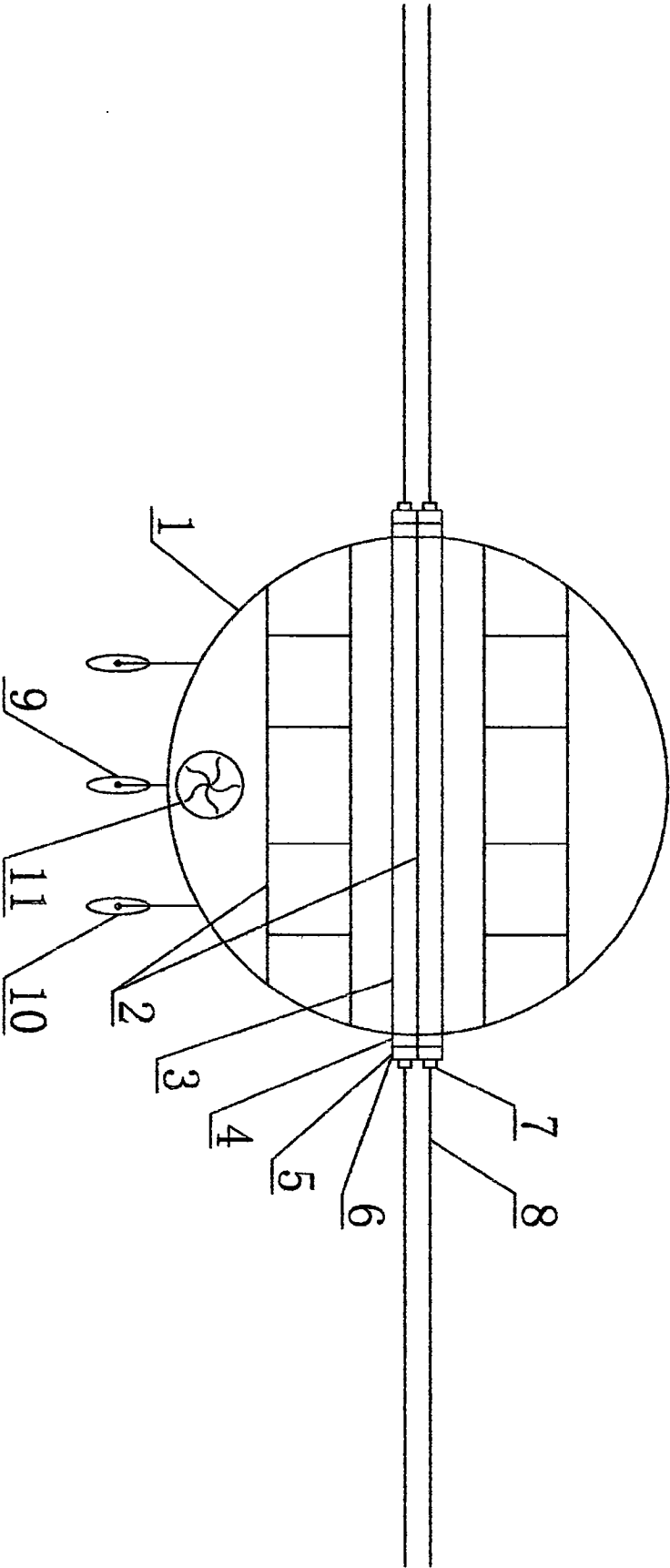


图1

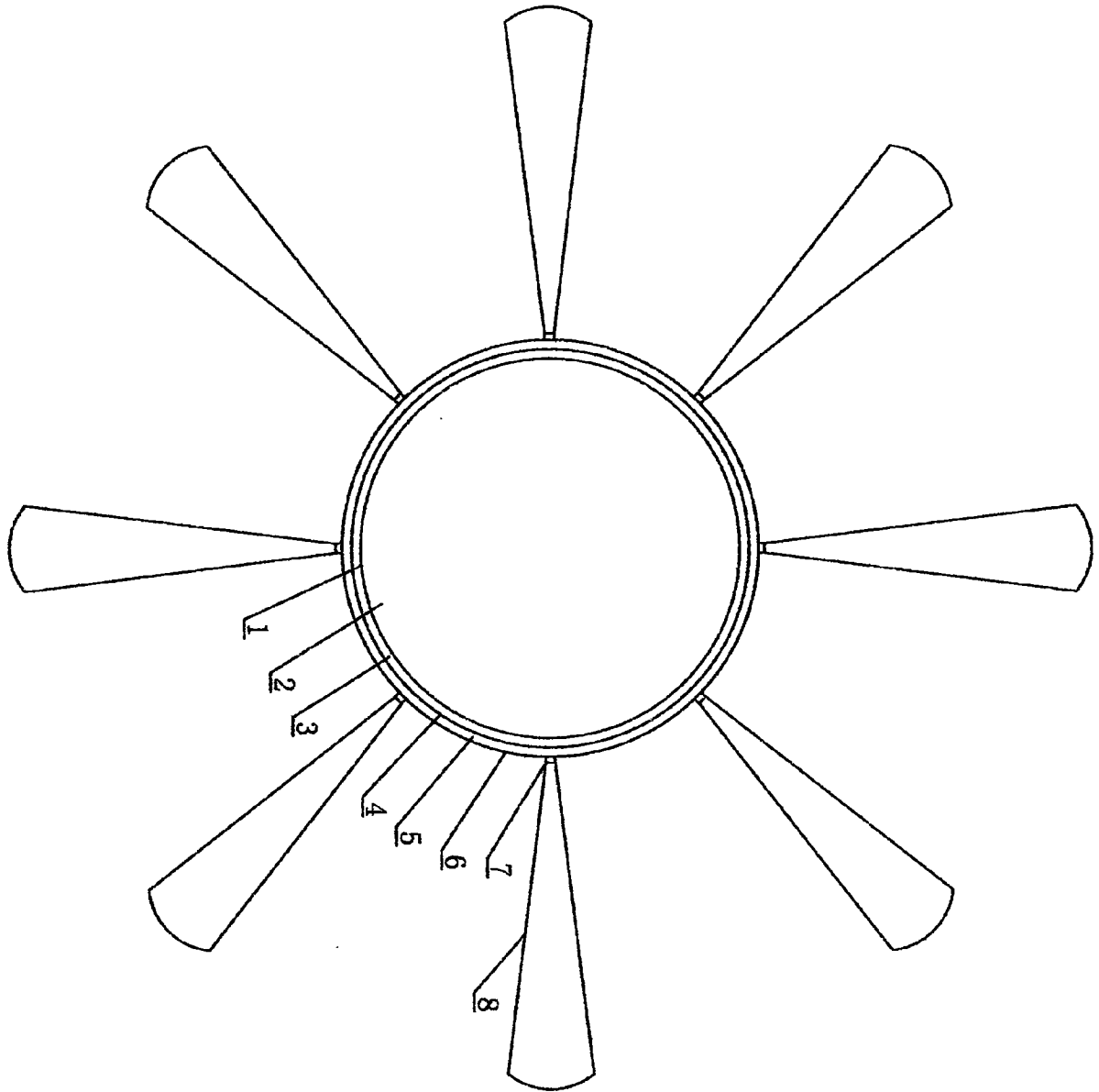


图2

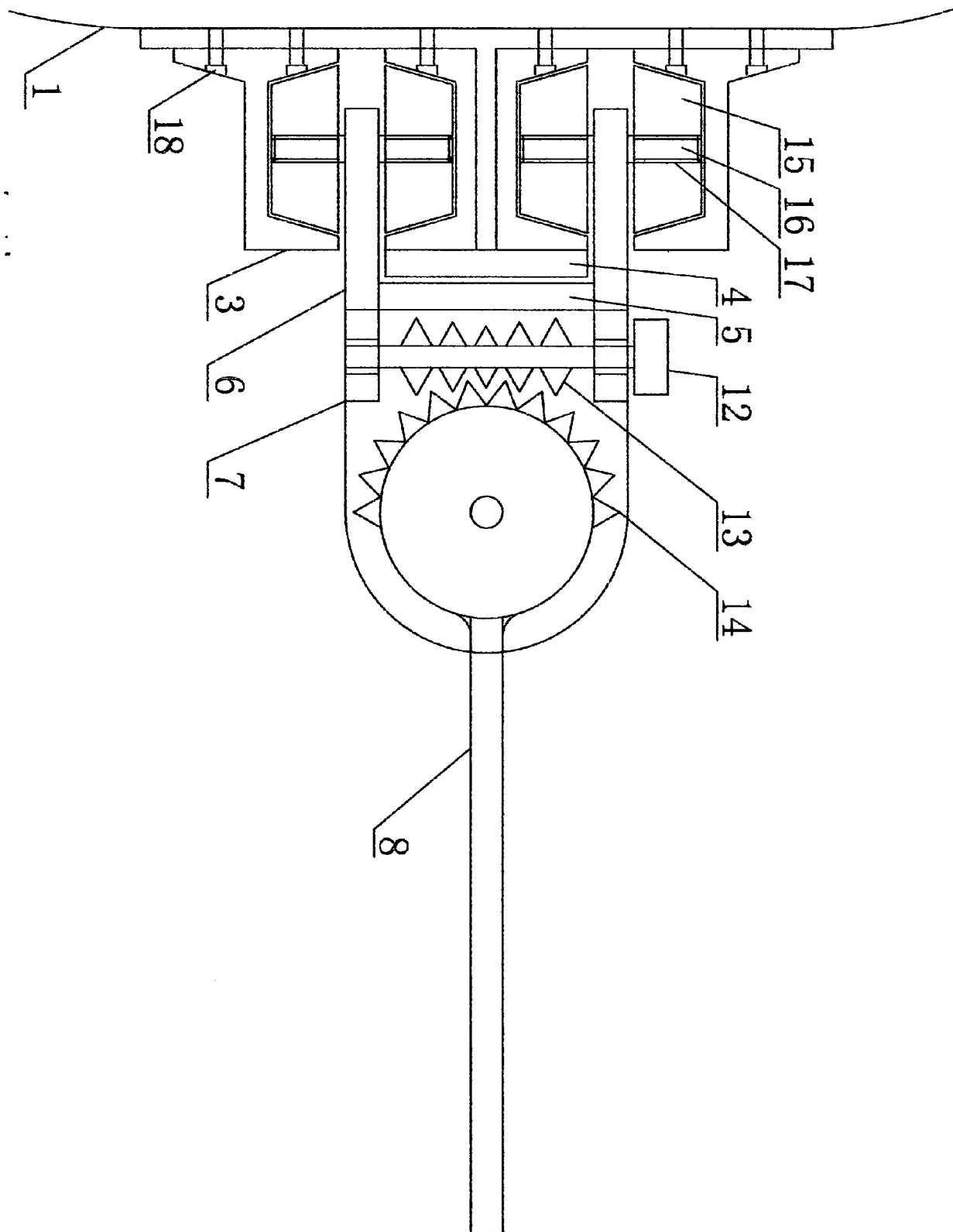


图3



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202389598 U

(45) 授权公告日 2012. 08. 22

(21) 申请号 201120428512. X

(22) 申请日 2011. 11. 02

(73) 专利权人 南昌航空大学

地址 330000 江西省南昌市红谷滩新区丰和
南大道 696 号

(72) 发明人 张青 王庆 徐剑波 杨昆
陈良锋 胡冠雄

(74) 专利代理机构 南昌洪达专利事务所 36111
代理人 刘凌峰

(51) Int. Cl.

B64D 27/24 (2006. 01)

B64C 39/10 (2006. 01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

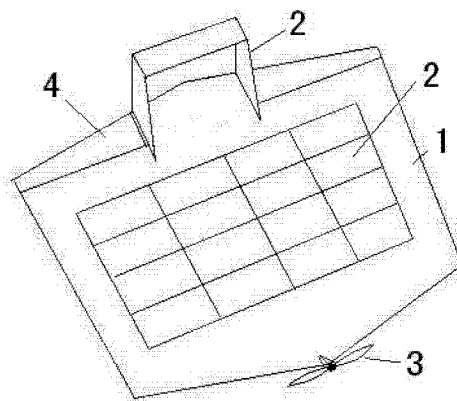
权利要求书 1 页 说明书 1 页 附图 1 页

(54) 实用新型名称

一种可长时间飞行的太阳能飞碟

(57) 摘要

一种可长时间飞行的太阳能飞碟, 结构对称的载板的上表面设有薄太阳能电池组件, 载板的一端连有副翼, 载板的另一端连有尾翼, 所述薄太阳能电池组件连接蓄电池, 蓄电池连接控制器, 控制器分别连接信号接发器、拍摄检测设备和电机, 电机分别连接副翼和尾翼。本实用新型的技术效果是: 依靠太阳能提供动力能源, 结构简单, 携带方便实用。



1. 一种可长时间飞行的太阳能飞碟,它包括载板、薄太阳能电池组件、副翼、尾翼、蓄电池、控制器、信号接发器、拍摄检测设备、电机,其特征是结构对称的载板的上表面设有薄太阳能电池组件,载板的一端连有副翼,载板的另一端连有尾翼,所述薄太阳能电池组件连接蓄电池,蓄电池连接控制器,控制器分别连接信号接发器、拍摄检测设备和电机,电机分别连接副翼和尾翼。

一种可长时间飞行的太阳能飞碟

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种太阳能飞机,尤其涉及一种可长时间飞行的太阳能飞碟。

背景技术

[0002] 目前,市场上通常采用直升机、热气球、飞艇等飞行器进行航拍、勘探、侦查、测绘、气象、环境保护,但其都存在不能长时间在空中飞行的缺点,使用成本高。

发明内容

[0003] 本实用新型的目的在于提供了一种可长时间飞行的太阳能飞碟,该太阳能飞碟具有零排放太阳能驱动、良好的飞行性能、低成本、在晴天可长航时飞行作业、用途广泛等优点。

[0004] 本实用新型是这样来实现的,它包括载板、薄太阳能电池组件、副翼、尾翼、蓄电池、控制器、信号接发器、拍摄检测设备、电机,其特征是结构对称的载板的上表面设有薄太阳能电池组件,载板的一端连有副翼,载板的另一端连有尾翼,所述薄太阳能电池组件连接蓄电池,蓄电池连接控制器,控制器分别连接信号接发器、拍摄检测设备和电机,电机分别连接副翼和尾翼。

[0005] 本实用新型的技术效果是:依靠太阳能提供动力能源,结构简单,携带方便实用。

附图说明

[0006] 图1为本实用新型的结构示意图。

[0007] 图2为本实用新型的原理方框图。

[0008] 在图中,1、载板 2、薄太阳能电池组件 3、副翼 4、尾翼 5、蓄电池 6、控制器 7、信号接发器 8、拍摄检测设备 9、电机。

具体实施方式

[0009] 如图1、图2所示,本实用新型是这样来实现的,结构对称的载板1的上表面设有薄太阳能电池组件2,载板1的一端连有副翼3,载板1的另一端连有尾翼4,所述薄太阳能电池组件2连接蓄电池5,蓄电池5连接控制器6,控制器6分别连接信号接发器7、拍摄检测设备8和电机9,电机9分别连接副翼3和尾翼4。利用轻薄太阳能电池组件接受太阳能光发电并供给飞碟电机使螺旋桨旋转产生飞行动力使飞碟在空中飞行,并由地面控制尾翼的转动来控制飞碟飞行方向,飞碟上的航拍及其它设备能进行航拍、摄像、侦查、勘探等。

[0010] 工作原理:通过太阳能电池组件接受太阳能光发电,并给储能元件充电并供电给飞碟电机,使电机带动螺旋桨旋转产生飞行动力使飞碟在空中飞行,并由地面控制尾翼的转动来控制飞碟飞行方向,飞碟上的航拍及其它设备能进行航拍、摄像、侦查、勘探等。

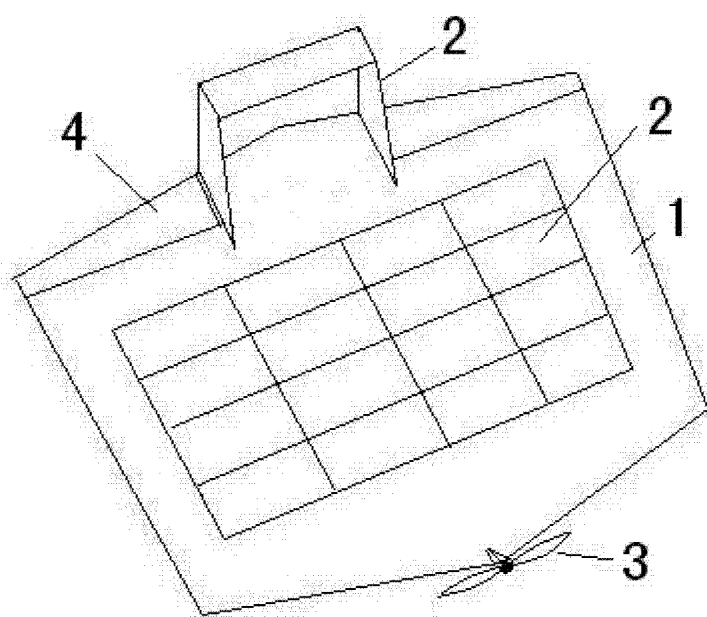


图 1

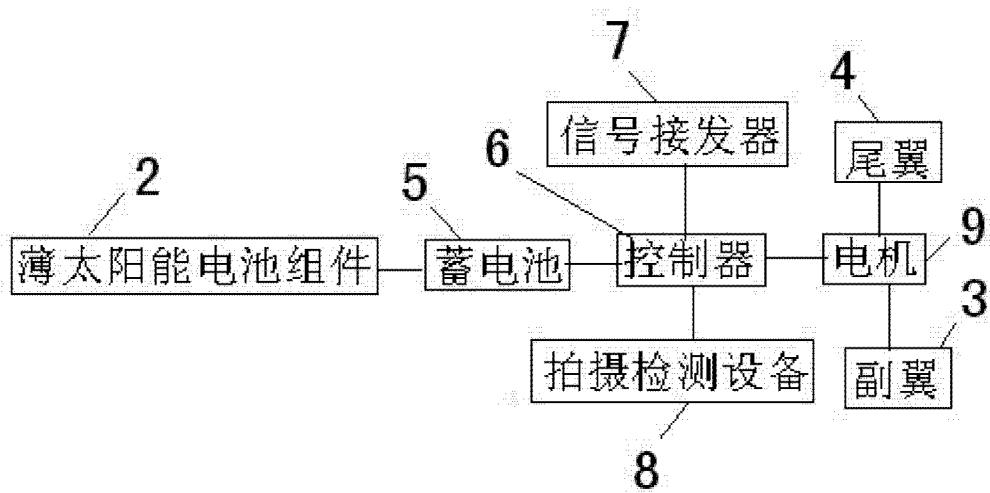


图 2



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 101693146 A

(43) 申请公布日 2010. 04. 14

(21) 申请号 200910209568. 3

(22) 申请日 2009. 10. 30

(71) 申请人 北京工业大学

地址 100124 北京市朝阳区平乐园 100 号

(72) 发明人 阮晓钢 侯旭阳

(74) 专利代理机构 北京思海天达知识产权代理有限公司 11203

代理人 卢国楷

(51) Int. Cl.

A63H 27/133 (2006. 01)

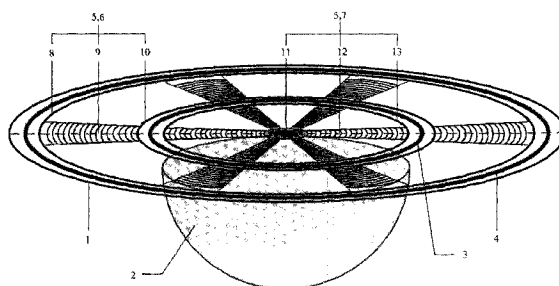
权利要求书 1 页 说明书 3 页 附图 3 页

(54) 发明名称

一种同轴同平面双旋翼飞碟

(57) 摘要

一种同轴同平面双旋翼飞碟, 包括: 碟壳、碟舱、旋翼系统、以及动力装置, 其中的旋翼系统由同轴同平面的内、外嵌套的两个旋翼轮构成; 内、外两个旋翼轮都有各自的运行导轨, 该导轨为内、外旋翼轮提供驱动力, 并控制内、外旋翼轮的运动; 内、外两个旋翼轮在工作时以相反的方向旋转, 在提供飞碟升力的同时, 对碟体产生反扭矩作用相互抵消, 使碟体所受反扭矩为零, 实现飞碟稳定飞行; 同平面的结构布局, 减少了双旋翼所产生气流的相互影响, 易于飞行控制, 其紧凑的结构又使其能方便地使用于空间有限的各类飞行器。



1. 一种同轴同平面双旋翼飞碟,包括碟壳(1)、碟舱(2)、旋翼(5)以及动力装置,其特征在于所述旋翼(5)由同轴同平面的两个旋翼轮内旋翼轮(7)和外旋翼轮(6)构成,两旋翼轮共同的轴线垂直于其共同所处的平面,其中外旋翼轮(6)的动力来源由外导轨(4)提供,内旋翼轮(7)的动力来源由内导轨(4)提供。

2. 根据权利要求1所述的同轴同平面双旋翼飞碟,其特征在于内旋翼轮(7)和外旋翼轮(6)内外嵌套放置,沿相反的方向转动,以抵消旋翼部分或全部的反扭矩作用;通过调节内、外旋翼轮的转速绝对值之差,可控制碟壳(1)所受反扭矩,该反扭矩作用于碟壳使其以预定角速度旋转,进而实现飞碟沿轴线任意角度自转以调整姿态。

3. 根据权利要求1或2所述的同轴同平面双旋翼飞碟,其特征在于动力装置为磁悬浮装置,内旋翼轮(7)和外旋翼轮(6)各有一套磁悬浮导轨驱动。控制磁悬浮导轨线圈绕组中流通电流,产生沿导轨方向的旋转磁场,该旋转磁场作用于旋翼轮中的永磁片,带动旋翼轮同步旋转。

4. 根据权利要求1或2所述的同轴同平面双旋翼飞碟,其特征在于动力装置为常规电力驱动装置,通过机械传动结构传动,实现飞碟旋翼(5)的内旋翼轮(7)和外旋翼轮(6)的运动控制。

一种同轴同平面双旋翼飞碟

技术领域

[0001] 本发明属航空飞行器领域,涉及一种同轴同平面双旋翼飞碟。

技术背景

[0002] 旋翼式飞碟的动力来自于可高速旋转的旋翼。旋翼的旋转往往会对碟舱产生一个反扭矩,使碟体向相反方向旋转,影响了飞碟的性能和稳定性。目前旋翼式飞碟的设计在克服反扭矩时都存在结构复杂或者不易控制的缺点,详见专利 CN 1919397A,飞碟狭小的空间内上下旋翼附近的高速气流相互干扰,严重影响了飞碟的空气动力性能。

发明内容

[0003] 本发明的目的在于设计和构造一种同轴同平面双旋翼飞碟,在克服旋翼产生反扭矩的同时,实现飞碟稳定的动力控制。同轴同平面的旋翼动力系统节省了飞碟内部空间,提高飞碟内部空间使用效率。

[0004] 本发明的同轴同平面旋翼式飞碟,包括碟壳、碟舱、旋翼以及动力装置,其特征在于所述旋翼由同轴同平面的两个旋翼轮内旋翼轮和外旋翼轮构成,两旋翼轮共同的轴线垂直于其共同所处的平面,其中外旋翼轮的动力来源由外导轨提供,内旋翼轮的动力来源由内导轨提供。

[0005] 本发明的同轴同平面旋翼式飞碟,其动力装置可以为磁悬浮装置,内旋翼轮和外旋翼轮各有一套磁悬浮导轨驱动,磁悬浮导轨产生沿导轨方向的旋转磁场,驱动内嵌有永磁片的旋翼轮同步旋转。

[0006] 本发明的同轴同平面旋翼式飞碟,其动力装置还可以为常规电力驱动装置,通过机械传动结构传动,实现飞碟旋翼的内旋翼轮和外旋翼轮的运动控制。

[0007] 本发明在飞行器有限的空间内,利用旋翼为飞行器提供动力,同时克服其反扭矩的作用,并利用其反扭矩调整飞行器的姿态。内外旋翼嵌套结构的设计保证了双旋翼结构气流场的相互影响大大减少,避免了气流的扰动,提高了飞行器动力的可控性和稳定性。

[0008] 以下结合附图和具体实施方式对本发明作进一步的详细说明。

附图说明

[0009] 图 1 是同轴同平面旋翼式飞碟侧视示意图;

[0010] 图 2 是磁悬浮动力型同轴同平面双旋翼飞碟示意图;

[0011] 图 3 是电动型同轴同平面双旋翼飞碟示意图;

具体实施方式

[0012] 实施例一:磁悬浮动力型同轴同平面双旋翼飞碟

[0013] 磁悬浮型的动力结构由于减少了物理接触和摩擦,因而具有很好的稳定性和耐久性,同时其物理结构简单,因而适用于空间狭小的各类飞行器。如图 2 所示为采用了磁悬浮

结构的同轴同平面双旋翼飞碟。

[0014] 如图 2 所示, 2 为碟壳, 旋翼系统由内旋翼轮导轨 3、外旋翼轮导轨 4、外旋翼轮 6 和内旋翼轮 7 组成。外旋翼轮 6 和内旋翼轮 7 如图 2 所示, 同轴同平面, 内外置式放置。外旋翼轮导轨 4 和内旋翼轮导轨 3 分别为外旋翼轮 6、内旋翼轮 7 提供动力来源, 同时实现各自对应旋翼轮的轴向及径向定位功能。

[0015] 内旋翼轮导轨 3 由 24 组线圈 15 组成, 如图 2 所示均匀分布在导轨上, 与其对应的内旋翼轮 7 边沿内嵌有 12 个永磁体 14, 磁极沿旋翼轮径向方向, 相邻两永磁体的磁极方向相反。外旋翼轮导轨 4 由 32 组线圈 16 组成, 如图 2 所示均匀分布在导轨上, 与其对应的外旋翼轮 6 边沿内嵌有 16 个永磁体 17, 磁极同样沿旋翼轮径向方向, 相邻两永磁体的磁极方向相反。

[0016] 由于内、外旋翼轮工作原理相同, 仅以内旋翼轮为例说明。工作时, 内旋翼轮导轨 3 上线圈 15 共有 12 组同时通电, 且其中相邻两个通电线圈中电流方向相反, 以产生极性相反的相邻磁极。根据磁极同性相斥、异性相吸的原理, 内旋翼轮边沿磁极将和内旋翼轮导轨磁极相互吸引, 并保持同步。下一时刻令内旋翼轮导轨 3 上另外 12 组线圈通电, 此时内旋翼轮导轨 3 产生旋转的磁场变化, 内旋翼轮将保持同步变化, 跟随内旋翼轮导轨的变化磁场。如此通过控制内旋翼轮导轨线圈的通电次序, 产生需要的旋转磁场, 即可控制内旋翼轮的同步旋转, 达到旋翼转速控制的目的。

[0017] 工作时, 内、外旋翼轮以相反的方向旋转, 通过调整二者绝对速度之差, 使碟壳所受反扭矩之和为 0, 可实现飞碟碟体无自转飞行; 通过调整二者绝对速度之差, 使碟壳所受反扭矩为期望值, 可实现飞碟以零半径机动转向。同时提高或减小二者的绝对速度, 则可以提高或减小飞碟旋翼升力, 如此, 在不影响飞碟的动力性能前提下, 在很小的空间内克服了旋翼反力矩问题。

[0018] 实施例二: 电动型同轴同平面双旋翼飞碟

[0019] 电动型同轴同平面双旋翼飞碟动力来源由单部电机提供, 通过传动装置和调速装置来调节旋翼的运动。

[0020] 如图 3 所示, 1 为碟壳部分, 旋翼系统由内旋翼轮 7、外旋翼轮 6、电机 21 以及传动和调速装置 18、19、20、22 和 23 组成。其中内旋翼轮 7 和外旋翼轮 6 如图 2 所示, 同轴同平面, 内外置式放置。内旋翼轮 7 和外旋翼轮 6 均有各自的内齿轮结构 19 和 23。电机 21 转轴上紧固有上、下放置的两个齿轮结构 18 和 20, 分别为内旋翼轮 7 和外旋翼轮 6 提供动力。齿轮 18 和内齿 19 构成齿轮副, 依此实现对内旋翼轮的转动控制; 齿轮 20 和内齿 23 通过 4 个固定在碟壳上的齿轮结构 22 实现传动, 同时实现转向的反向变换, 即外旋翼轮的转速和电机转速相反。调节齿轮传动机构 22 的半径, 可改变齿轮 20 和内齿 23 的传动比, 依次实现外旋翼轮转速的独立控制。

[0021] 工作时, 通过调节电机转速直接控制内旋翼轮 7 的转速; 通过调节齿轮传动机构 22, 改变齿轮 20 和内齿 23 的传动比, 可实现外旋翼轮 6 的转速控制, 且其旋转方向与内旋翼轮 7 相反。

[0022] 实现对内旋翼轮 7 和外旋翼轮 6 转速的解耦控制后, 即可实现同轴同平面旋翼式飞碟的功能和优点。通过调整二者绝对速度之差, 使碟壳所受反扭矩之和为 0, 可实现飞碟碟体无旋转飞行; 通过调整二者绝对速度之差, 使碟壳所受反扭矩为额定值, 可实现飞碟以

零半径机动转向。同时提高或减小二者的绝对速度,则可以提高或减小飞碟旋翼升力,如此,在不影响飞碟的动力性能前提下,在很小的空间内克服了旋翼反扭矩问题。

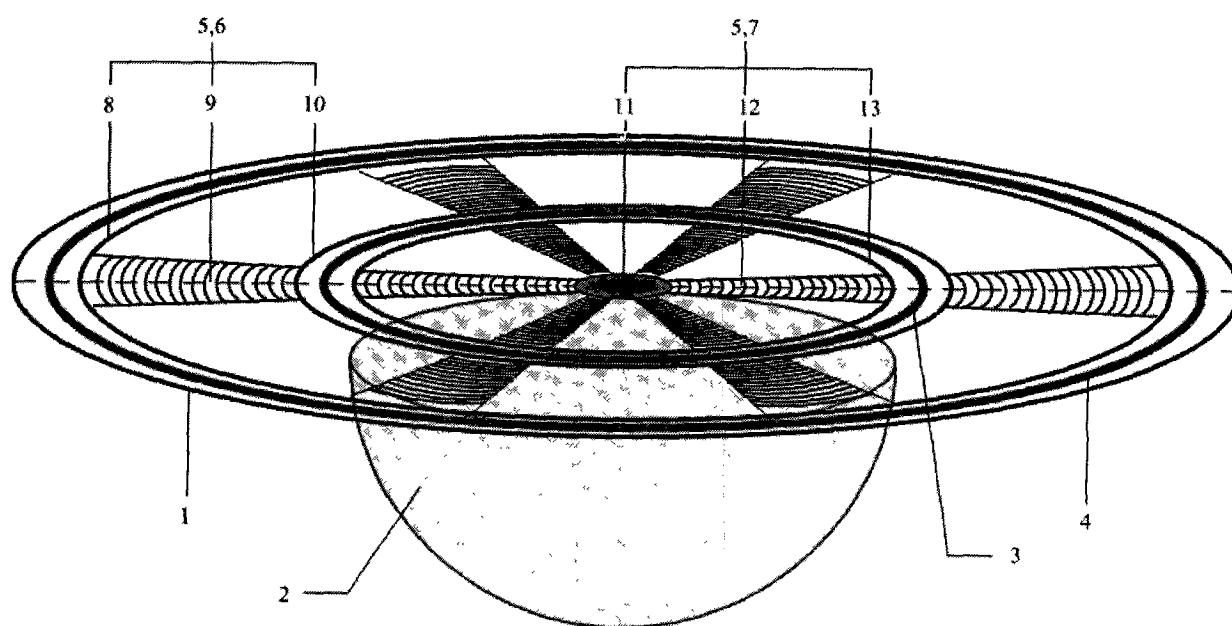


图 1

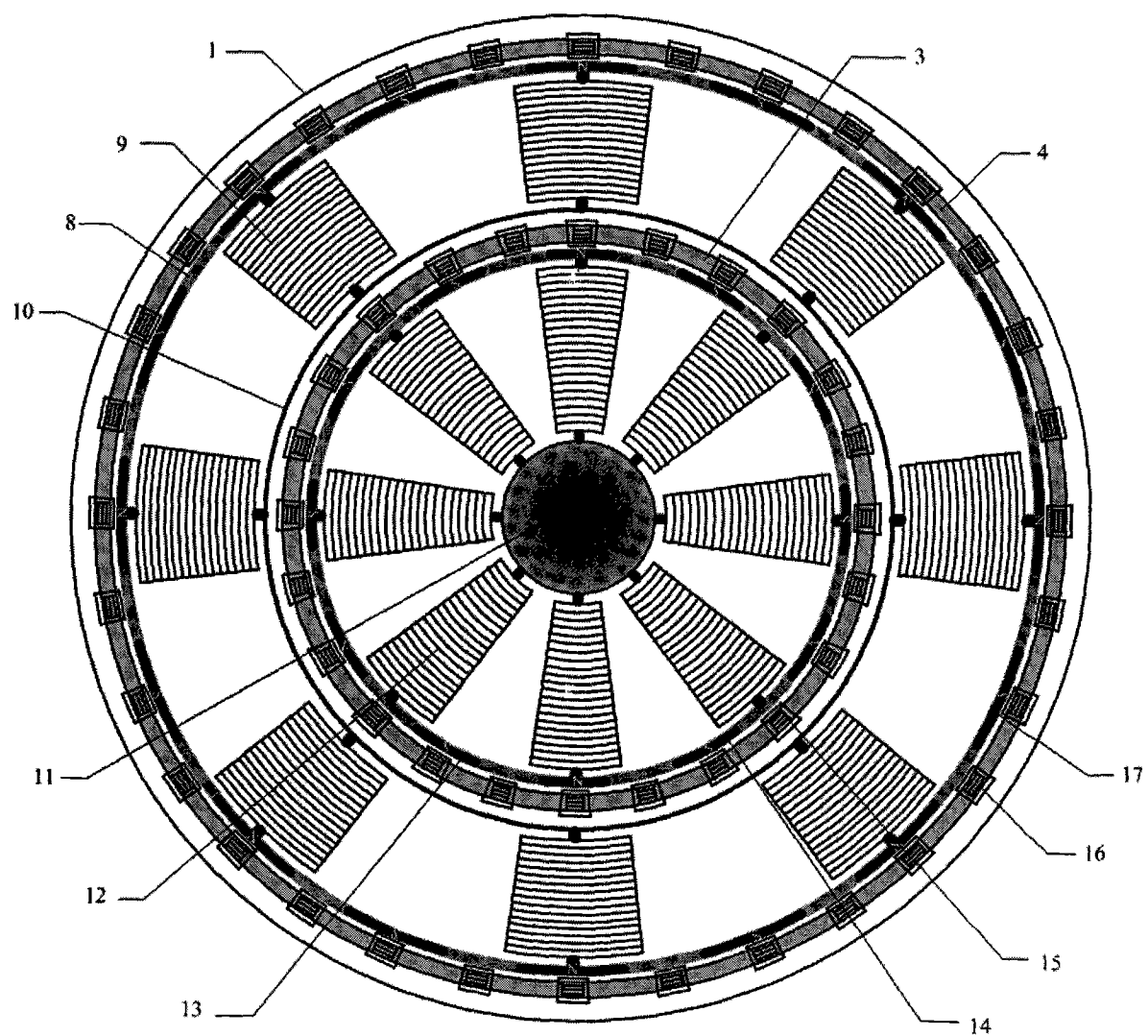


图 2

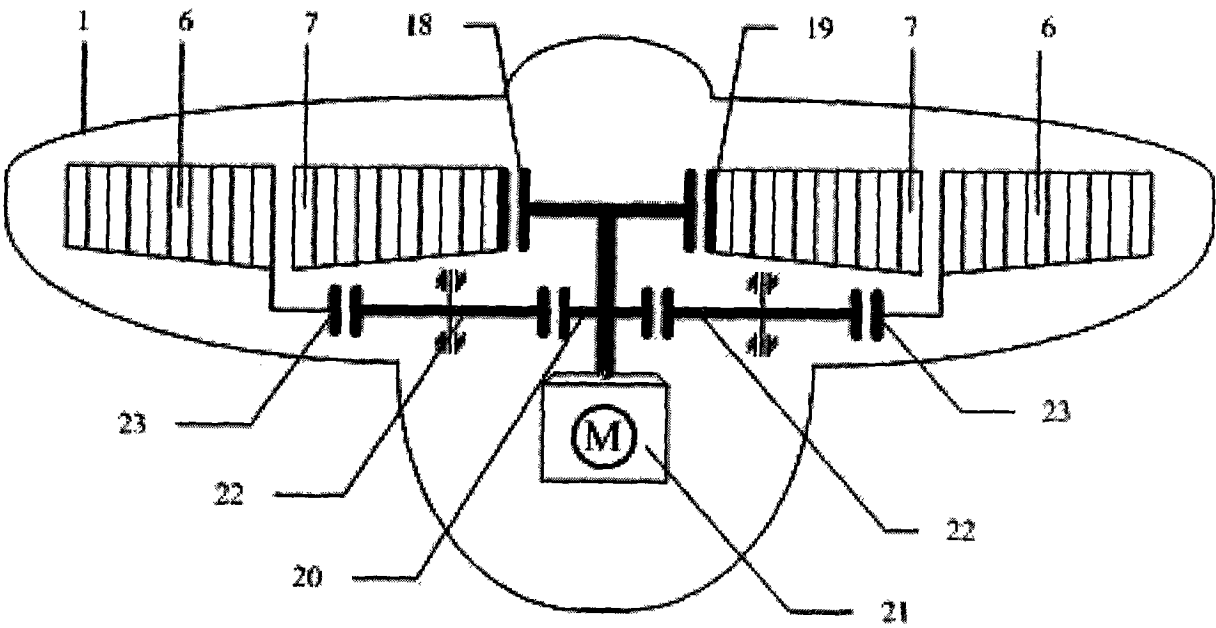


图 3

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl.

B64C 27/10 (2006.01)



[12] 实用新型专利说明书

专利号 ZL 200520073623.8

[45] 授权公告日 2006 年 11 月 8 日

[11] 授权公告号 CN 2835082Y

[22] 申请日 2005.7.12

[21] 申请号 200520073623.8

[73] 专利权人 刘少林

地址 231358 安徽省舒城县平田乡白桑园村

[72] 设计人 刘少林

[74] 专利代理机构 安徽省合肥新安专利代理有限责
任公司

代理人 金惠贞

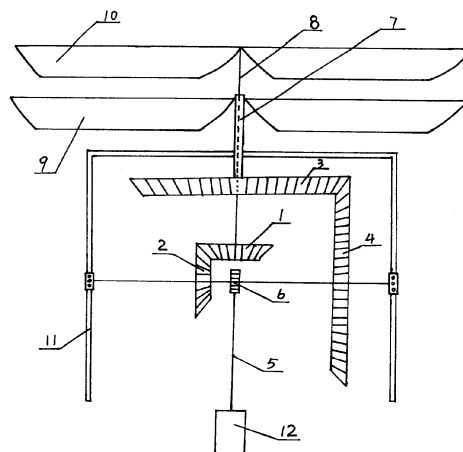
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

[54] 实用新型名称

飞碟直升器

[57] 摘要

本实用新型涉及飞碟直升器。所要解决的问题是：提供一种结构简单、适合于飞碟升降的飞碟直升器。要点是：动力源连接着主动轴，主动轴的两侧分别设有主动小伞齿轮和主动大伞齿轮，从动大齿轮的空心轴的轴端设有逆转旋翼，从动小齿轮的齿轮轴 8 经空心轴外伸，外伸轴端设有顺转旋翼。本实用新型设计合理，结构简单，尤其适用于飞碟类飞行的直升器，飞碟可用于护林防火、抗洪救灾、市区巡逻、旅游观光；城市其应用前景广阔。



1、飞碟直升器，其特征在于：包括框架、动力源、两对伞齿轮和两组旋翼；动力源通过链传动机构连接着主动轴（6），主动轴（6）上两侧分别设有主动小伞齿轮（2）和主动大伞齿轮（4），与主动大伞齿轮（4）啮合传动的从动大齿轮（3）的空心轴（7）的轴端设有逆转旋翼（9），与主动小伞齿轮（2）啮合传动的从动小齿轮（1）的齿轮轴（8）经空心轴（7）外伸，齿轮轴（8）的外伸轴端设有顺转旋翼（10）。

2、根据权利要求1所述的飞碟直升器，其特征在于：所述动力源为发动机。

3、根据权利要求1所述的飞碟直升器，其特征在于：所述的空心轴（7）与框架之间设有轴承。

4、根据权利要求1所述的飞碟直升器，其特征在于：所述主动轴（6）两侧与框架之间设有轴承。

5、根据权利要求1所述的飞碟直升器，其特征在于：所述齿轮轴（8）与空心轴（7）之间设有轴承。

6、根据权利要求1所述的飞碟直升器，其特征在于：所述逆转旋翼（9）和顺转旋翼（10）均为三个风扇状叶片组成。

飞碟直升器

技术领域

本实用新型涉及飞行装置的直升器。

背景技术

中国专利 CN2242220 公开了一种便携式飞行升降器。特点是：发动机组的控制器仪表盘上设置油量表、高度表、速度表、手柄上设置的指压开关与油门控制钢索相接，启动开关、制动开关分别连接控制发动机的起动机和熄火装置，设置带防护圈的可拆卸螺旋桨，利用组装在发动机传动轴上的组合法兰固定。

发明内容

本实用新型的目的是：提供一种结构简单、适合于飞碟升降的飞碟直升器。

实现上述目的的具体结构设计方案如下：

飞碟直升器，其特征在于：包括框架、动力源、两对伞齿轮和两组旋翼；动力源通过链传动机构连接着主动轴 6，主动轴 6 上两侧分别设有主动小伞齿轮 2 和主动大伞齿轮 4，与主动大伞齿轮 4 啮合传动的从动大齿轮 3 的空心轴 7 的轴端设有逆转旋翼 9，与主动小伞齿轮 2 啮合传动的从动小齿轮 1 的齿轮轴 8 经空心轴 7 外伸，齿轮轴 8 的外伸轴端设有顺转旋翼 10。

所述动力源为发动机。

所述的空心轴 7 与框架之间设有轴承。

所述主动轴 6 两侧与框架之间设有轴承。

所述齿轮轴 8 与空心轴 7 之间设有轴承。

所述逆转旋翼 9 和顺转旋翼 10 均为三个风扇状叶片组成。

本实用新型设计合理，结构简单，尤其适用于飞碟类飞行的直升器，飞碟可用于护林防火、抗洪救灾、市区巡逻、旅游观光；城市中使用时可减少交通拥挤的压力，在山区使用能缓解公路建设带来的耕地减少的矛盾，飞碟的应用前景广阔。

附图说明

图 1 为本实用新型结构示意图。

具体实施方式

下面结合附图，通过实施例对本实用新型作进一步地说明。

由图 1 可见，飞碟直升器包括框架 11、单缸发动机 12、两对伞齿轮和两组旋翼。动力源 12 通过链传动机构 5 连接着主动轴 6，主动轴 6 的两侧分别固定安装有主动小伞齿轮 2 和主动大伞齿轮 4，主动轴 6 两侧与框架之间装有轴承；与主动大伞齿轮 4 啮合传动的从动大齿轮 3 的空心轴 7 的轴端固定安装有逆转旋翼 9，空心轴 7 与框架之间装有轴承；与主动小伞齿轮 2 啮合传动的从动小齿轮 1 的齿轮轴 8 经空心轴 7 外伸，齿轮轴 8 的外伸轴端固定安装有顺转旋翼 10；齿轮轴 8 与空心轴 7 之间装有轴承。逆转旋翼 9 和顺转旋翼 10 均为三个风扇状叶片组成。

工作时，主动大伞齿轮 4 与从动大齿轮 3 的啮合传动，带动逆转旋翼 9 作逆时针旋转；主动小伞齿轮 2 与从动小齿轮 1 的啮合传动，带动顺转旋翼 10 作顺时针旋转；从而，保证直升器上升过程的平衡和平稳。

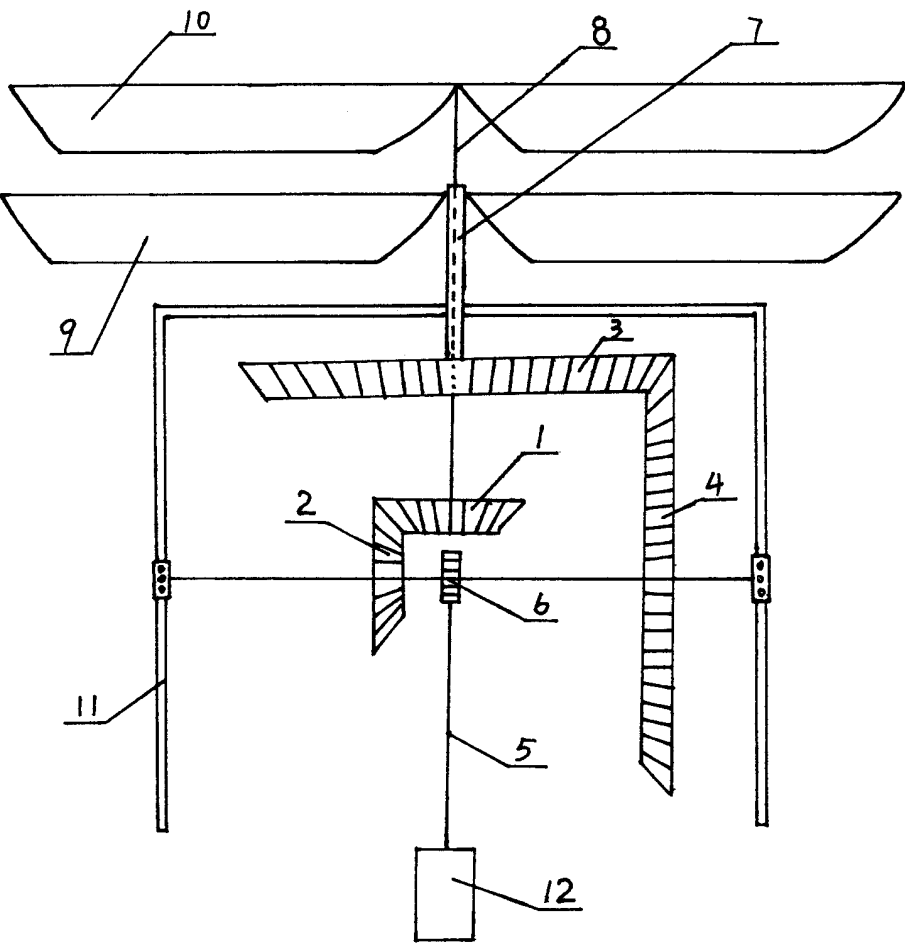


图 1



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206374983 U

(45)授权公告日 2017.08.04

(21)申请号 201621246746.1

(22)申请日 2016.11.17

(73)专利权人 肖翔

地址 735000 甘肃省酒泉市肃州区南苑小区7号楼522号

(72)发明人 肖翔

(74)专利代理机构 北京细软智谷知识产权代理有限公司 11471

代理人 周宇

(51)Int.Cl.

B64C 39/00(2006.01)

B60F 5/02(2006.01)

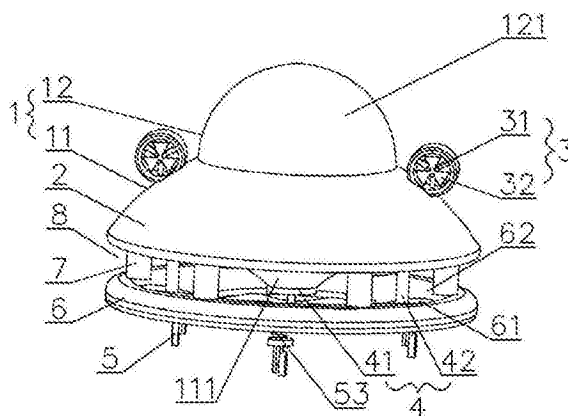
权利要求书1页 说明书5页 附图1页

(54)实用新型名称

陆空两用飞碟

(57)摘要

本实用新型涉及一种陆空两用飞碟,包括:碟壳,碟壳的内部为碟舱,碟壳的外壁上设有供电装置和水平驱动装置,水平驱动装置用于驱动飞碟沿水平方向运动;碟壳的底部设有竖直驱动装置,用于驱动飞碟沿竖直方向运动;水平驱动装置和竖直驱动装置均与供电装置电连接;碟壳的底部设有多个万向轮。本实用新型的有益效果为:通过水平驱动装置和竖直驱动装置,实现了空中飞行和地面滑跑,能够随时随地垂直起降、能在空中飞行、能在地面行驶,从而能够代替私家车,解决堵车问题、远距离行驶交通工具过于单一、时间过长的问题,实现了家用交通工具的远距离、高速度行驶。



1. 一种陆空两用飞碟, 其特征在于, 包括: 碟壳 (1), 所述碟壳 (1) 的内部为碟舱 (121), 所述碟壳 (1) 的外壁上设有供电装置 (2) 和水平驱动装置 (3), 所述水平驱动装置 (3) 用于驱动所述飞碟沿水平方向运动; 所述碟壳 (1) 的底部设有竖直驱动装置 (4), 用于驱动所述飞碟沿竖直方向运动; 所述水平驱动装置 (3) 和所述竖直驱动装置 (4) 均与所述供电装置 (2) 电连接; 所述碟壳 (1) 的底部设有多个万向轮 (5); 还包括底板 (6), 所述底板 (6) 和所述碟壳 (1) 的底部通过多个支撑柱 (7) 连接, 所述碟壳 (1) 和所述底板 (6) 之间形成空气流动的间隙 (8), 所述底板 (6) 上设有与所述竖直驱动装置 (4) 对应的通风孔 (61), 所述竖直驱动装置 (4) 的一端位于所述通风孔 (61) 内, 所述底板 (6) 的底部设有所述多个万向轮 (5); 所述竖直驱动装置 (4) 包括第一驱动装置 (41) 和多个第二驱动装置 (42), 所述第一驱动装置 (41) 位于所述碟壳 (1) 的底部的中心, 所有的所述第二驱动装置 (42) 以所述碟壳 (1) 的中心轴为阵列中心环形均匀分布, 且任意两个相邻的所述第二驱动装置 (42) 之间设有至少两个所述支撑柱 (7); 所述底板 (6) 上设有与所述第一驱动装置 (41) 对应的第一通风孔 (611), 和多个与所述多个第二驱动装置 (42) 一一对应的第二通风孔 (612), 所述第一驱动装置 (41) 的一端位于所述第一通风孔 (611) 内, 所述第二驱动装置 (42) 的一端位于与之对应的所述第二通风孔 (612); 所述碟壳 (1) 的底部向下形成凸起 (111), 所述第一驱动装置 (41) 位于所述凸起 (111) 的底部, 所述底板 (6) 的顶部向下形成凹陷 (62), 所述凸起 (111) 和所述凹陷 (62) 之间形成所述间隙 (8); 所述第一驱动装置 (41) 包括第一驱动电机 (411) 和第一旋翼 (412), 所述第一驱动电机 (411) 位于所述凸起 (111) 的底部, 所述第一驱动电机 (411) 驱动所述第一旋翼 (412) 转动, 且所述第一旋翼 (412) 位于所述第一通风孔 (611) 内; 所述第二驱动装置 (42) 包括第二驱动电机 (421) 和第二旋翼 (422), 所述第二驱动电机 (421) 靠近所述碟壳 (1) 的底部的外沿, 所述第二驱动电机 (421) 驱动所述第二旋翼 (422) 转动, 且所述第二旋翼 (422) 位于所述第二通风孔 (612) 内; 所述水平驱动装置 (3) 的数量为两个, 两个所述水平驱动装置 (3) 关于所述碟壳 (1) 的中心轴对称设置于所述碟壳 (1) 的外壁上; 所述水平驱动装置 (3) 包括第三驱动电机 (31) 和第三旋翼 (32), 所述第三驱动电机 (31) 位于所述碟壳 (1) 的外壁上, 所述第三驱动电机 (31) 驱动所述第三旋翼 (32) 转动。

2. 根据权利要求1所述的一种陆空两用飞碟, 其特征在于: 所述供电装置 (2) 为太阳能供电装置 (2), 所述供电装置 (2) 铺设在所述碟壳 (1) 的外壁上, 所述供电装置 (2) 的外部设有防水层。

3. 根据权利要求2所述的一种陆空两用飞碟, 其特征在于: 所述供电装置 (2) 包括太阳能电池组件、太阳能控制器和多个蓄电池组, 所述太阳能电池组件和所述太阳能控制器电连接, 所述太阳能控制器和所述多个蓄电池组电连接。

4. 根据权利要求1所述的一种陆空两用飞碟, 其特征在于: 所述万向轮 (5) 的数量为三个, 分别为一个前轮 (51) 和两个后轮 (52), 所述前轮 (51) 和两个所述后轮 (52) 均通过弹性连接件 (53) 与所述底板 (6) 的底部连接, 两个所述后轮 (52) 上均设有刹车装置 (54)。

陆空两用飞碟

技术领域

[0001] 本实用新型属于航空飞行器技术领域,尤其涉及一种陆空两用飞碟。

背景技术

[0002] 现在随着私家车的增多,交通拥堵越来越严重,不说北上广深这些一线城市,就南昌、西安这样的二线城市,甚至是一些三线城市都存在明显的堵车现象,而且对于家庭条件一般的人,出行时能够选择的长距离交通工具过于单一,导致逢年过节不能与家人团聚,尤其是春运的时候,或者家里有了大事了不能及时回去。这个两用飞碟的方案就是针对这些问题提出的,希望这样的飞碟能像私家车一样走进千家万户,成为一种高速度、长距离的家用交通工具。

实用新型内容

[0003] 本实用新型提供了一种陆空两用飞碟,通过水平驱动装置和竖直驱动装置,实现了空中飞行和地面滑跑,能够随时随地垂直起降、能在空中飞行、能在地面行驶,从而能够代替私家车,解决堵车问题、远距离行驶交通工具过于单一、时间过长的的问题,实现了家用交通工具的远距离、高速度行驶。

[0004] 本实用新型的技术方案为:

[0005] 一种陆空两用飞碟,包括:

[0006] 碟壳,所述碟壳的内部为碟舱,所述碟壳的外壁上设有供电装置和水平驱动装置,所述水平驱动装置用于驱动所述飞碟沿水平方向运动;所述碟壳的底部设有竖直驱动装置,用于驱动所述飞碟沿竖直方向运动;所述水平驱动装置和所述竖直驱动装置均与所述供电装置电连接;所述碟壳的底部设有多个万向轮。通过水平驱动装置和竖直驱动装置,实现了空中飞行和地面滑跑,能够随时随地垂直起降、能在空中飞行、能在地面行驶,且无尾桨,体积小,占地面积小;水平驱动装置和竖直驱动装置既可以用来提供推力,也可以控制飞碟的方向。

[0007] 进一步的,还包括底板,所述底板和所述碟壳的底部通过多个支撑柱连接,所述碟壳和所述底板之间形成空气流动的间隙,所述底板上设有与所述竖直驱动装置对应的通风孔,所述竖直驱动装置的一端位于所述通风孔内,所述底板的底部设有所述多个万向轮。所述碟壳和所述底板之间形成空气流动的间隙,造成底板上表面的空气流速高于底板下表面空气流速,这样空气便会在底板下表面作用一个向上的力,有助于增加飞碟升力。

[0008] 进一步的,所述竖直驱动装置包括第一驱动装置和多个第二驱动装置,所述第一驱动装置位于所述碟壳的底部的中心,所有的所述第二驱动装置以所述碟壳的中心轴为阵列中心环形均匀分布,且任意两个相邻的所述第二驱动装置之间设有至少两个所述支撑柱;

[0009] 所述底板上设有与所述第一驱动装置对应的第一通风孔,和多个与所述多个第二驱动装置一一对应的第二通风孔,所述第一驱动装置的一端位于所述第一通风孔内,所述

第二驱动装置的一端位于与之对应的所述第二通风孔。

[0010] 进一步的,所述碟壳的底部向下形成凸起,所述第一驱动装置位于所述凸起的底部,所述底板的顶部向下形成凹陷,所述凸起和所述凹陷之间形成所述间隙。能够使空气通过底板大旋翼时比平面明显加速,增加第一旋翼和第二旋翼的推力,增加效率。

[0011] 进一步的,所述第一驱动装置包括第一驱动电机和第一旋翼,所述第一驱动电机位于所述凸起的底部,所述第一驱动电机驱动所述第一旋翼转动,且所述第一旋翼位于所述第一通风孔内;

[0012] 所述第二驱动装置包括第二驱动电机和第二旋翼,所述第二驱动电机靠近所述碟壳的底部的外沿,所述第二驱动电机驱动所述第二旋翼转动,且所述第二旋翼位于所述第二通风孔内。通过所述第二驱动装置和所述第一驱动装置可实现随时随地垂直起降以及空中悬停,飞行时可通过调节第二驱动装置的转速来控制飞碟的俯仰和滚转,并以此来加速、刹车或者抵抗侧面吹来的风。

[0013] 进一步的,所述水平驱动装置的数量为两个,两个所述水平驱动装置关于所述碟壳的中心轴对称设置于所述碟壳的外壁上,可增加飞碟的稳定性。

[0014] 进一步的,所述水平驱动装置包括第三驱动电机和第三旋翼,所述第三驱动电机位于所述碟身的外壁上,所述第三驱动电机驱动所述第三旋翼转动,使飞碟能够在地面和空中转弯以及向前滑跑和飞行。

[0015] 进一步的,所述供电装置为太阳能供电装置,能够随时随地给飞碟供电;所述供电装置铺设在所述碟壳的外壁上,充分利用了碟身外壁的有效面积,铺设了更多的供电装置,确保了飞碟的用电需求;所述供电装置的外部设有防水层,以防进水,更加环保、更加节能。

[0016] 进一步的,所述供电装置包括太阳能电池组件、太阳能控制器和多个蓄电池组,所述太阳能电池组件和所述太阳能控制器电连接,所述太阳能控制器和所述多个蓄电池组电连接。所述太阳能电池组件将太阳能转换为电能,所述太阳能控制器将电能充进所述蓄电池组里。

[0017] 进一步的,所述万向轮的数量为三个,分别为一个前轮和两个后轮,所述前轮和两个所述后轮均通过弹性连接件与所述底板的底部连接,在滑跑和降落的过程中起到缓冲、减震的作用;后轮上有刹车装置。前轮实现转弯功能。

[0018] 本实用新型的有益效果为:

[0019] 1、本实用新型提供了一种陆空两用飞碟,通过水平驱动装置和竖直驱动装置,实现了空中飞行和地面滑跑,能够随时随地垂直起降、能在空中飞行、能在地面行驶,从而能够代替私家车,解决堵车问题、远距离行驶交通工具过于单一、时间过长的的问题,实现了家用交通工具的远距离、高速度行驶;使得家用交通工具实现了日行千里、在两个较远的城市之间朝发夕至;使得家用交通工具更加自由强大,不再受路况、地形等的限制。

[0020] 2、飞碟周围的空气被急速吸入凸起和凹陷之间形成间隙内,造成底板上表面的空气流速明显高于底板下表面空气流速,这样空气便会在底板下表面作用一个向上的力,有助于增加飞碟升力。

[0021] 3、为了增加续航时间,可利用旋翼飞行器的地面效应,使飞碟近地飞行。

附图说明

[0022] 为了更清楚地说明本实用新型实施例或现有技术中的技术方案,下面将对实施例或现有技术描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本实用新型的一些实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动的前提下,还可以根据这些附图获得其他的附图。

[0023] 图1是本实用新型一实施例的第一状态结构示意图;

[0024] 图2是本实用新型一实施例的第二状态结构示意图。

[0025] 图中1-碟壳;11-碟身;111-凸起;12-碟盖;121-碟舱;2-供电装置;3-水平驱动装置;31-第三驱动电机;32-第三旋翼;4-竖直驱动装置;41-第一驱动装置;411-第一驱动电机;412-第一旋翼;42-第二驱动装置;421-第二驱动电机;422-第二旋翼;5-万向轮;51-前轮;52-后轮;53-弹性连接件;54-刹车装置;6-底板;61-通风孔;611-第一通风孔;612-第二通风孔;62-凹陷;7-支撑柱;8-间隙。

具体实施方式

[0026] 为使本实用新型的目的、技术方案和优点更加清楚,下面将对本实用新型的技术方案进行详细的描述。显然,所描述的实施例仅仅是本实用新型一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动的前提下所得到的所有其它实施方式,都属于本实用新型所保护的范围。

[0027] 参见图1和图2,一种陆空两用飞碟,包括:

[0028] 碟壳1,碟壳1的内部为碟舱121,碟壳1的外壁上设有供电装置2和水平驱动装置3,水平驱动装置3用于驱动飞碟沿水平方向运动以及水平的转向;碟壳1的底部设有竖直驱动装置4,用于驱动飞碟沿竖直方向运动;水平驱动装置3和竖直驱动装置4均与供电装置2电连接;碟壳1的底部设有多个万向轮5。

[0029] 通过上述飞碟的结构设计,竖直驱动装置4为飞碟提供升力,使得飞碟能够随时随地垂直起降;水平驱动装置3为飞碟提供水平转向以及水平移动的动力,使得飞碟能在空中飞行、能在地面行驶;且无尾桨,体积小,占地面积小;水平驱动装置3和竖直驱动装置4既可以用来提供推力,也可以控制飞碟的方向。

[0030] 一种较佳的实施方式,还包括底板6,底板6和碟壳1的底部通过多个支撑柱7连接,碟壳1和底板6之间形成空气流动的间隙8,底板6上设有与竖直驱动装置4对应的通风孔61,竖直驱动装置4的一端位于通风孔61内,底板6的底部设有多个万向轮5。碟壳1和底板6之间形成空气流动的间隙8,造成底板6上表面的空气流速高于底板6下表面空气流速,这样空气便会在底板6下表面作用一个向上的力,有助于增加飞碟升力。

[0031] 一种较佳的实施方式,竖直驱动装置4包括第一驱动装置41和多个第二驱动装置42,第一驱动装置41位于碟壳1的底部的中心,所有的第二驱动装置42以碟壳1的中心轴为阵列中心环形均匀分布,且任意两个相邻的第二驱动装置42之间设有至少两个支撑柱7;

[0032] 底板6上设有与第一驱动装置41对应的第一通风孔611,和多个与多个第二驱动装置42一一对应的第二通风孔612,第一驱动装置41的一端位于第一通风孔611内,第二驱动装置42的一端位于与之对应的第二通风孔612。

[0033] 其中,第一驱动装置41包括第一驱动电机411和第一旋翼412,第一驱动电机411位于凸起111的底部,第一驱动电机411驱动第一旋翼412转动,且第一旋翼412位于第一通风

孔611内；

[0034] 第二驱动装置42包括第二驱动电机421和第二旋翼422，第二驱动电机421靠近碟身11的底部的外沿，第二驱动电机421驱动第二旋翼422转动，且第二旋翼422位于第二通风孔612内，通过第二驱动装置42和第一驱动装置41可实现随时随地垂直起降以及空中悬停，飞行时可通过调节第二驱动装置42的转速来控制飞碟的俯仰和滚转，并以此来加速、刹车或者抵抗侧面吹来的风。

[0035] 一种较佳的实施方式，碟壳1的底部向下形成凸起111，第一驱动装置41位于凸起111的底部，底板6的顶部向下形成凹陷62，凸起111和凹陷62之间形成间隙8，使得底板6上表面的空气沿着凸起111和凹陷62流动，使空气通过底板6时比平面明显加速，增加第一旋翼412和第二旋翼422的推力，增加效率。

[0036] 一种较佳的实施方式，水平驱动装置3的数量为两个，两个水平驱动装置3关于所述碟壳1的中心轴对称设置于所述碟壳1的外壁上，可增加飞碟的稳定性。当转弯时，两个水平驱动装置3的转速不相同。

[0037] 其中，水平驱动装置3包括第三驱动电机31和第三旋翼32，第三驱动电机31位于碟身11的外壁上，第三驱动电机31驱动第三旋翼32转动，使飞碟能够在地面和空中转弯以及向前滑跑和飞行。

[0038] 一种较佳的实施方式，供电装置2为太阳能供电装置2，能够随时随地给飞碟供电；供电装置2铺设在碟壳1的外壁上，充分利用了碟身11外壁的有效面积，铺设了更多的供电装置2，确保了飞碟的用电需求；供电装置2的外部设有防水层，以防进水，更加环保、更加节能。

[0039] 其中，供电装置2包括太阳能电池组件、太阳能控制器和多个蓄电池组，太阳能电池组件和太阳能控制器电连接，太阳能控制器和多个蓄电池组电连接，多个蓄电池组分别和水平驱动装置3、竖直驱动装置4电连接。太阳能电池组件将太阳能转换为电能，太阳能控制器将电能充进蓄电池组里。多个蓄电池组，交替给飞碟供电，保证了飞碟的用电需求。优选地，蓄电池组的数量为两个。

[0040] 一种较佳的实施方式，万向轮5的数量为三个，分别为一个前轮51和两个后轮52，前轮51和两个后轮52均通过弹性连接件53与底板6的底部连接，在滑跑和降落的过程中起到缓冲、减震的作用；后轮52上有刹车装置54。前轮51实现转弯功能。

[0041] 一种较佳的实施方式，碟壳1包括碟身11和碟盖12，碟身11和碟盖12可拆卸固定连接，具体而言，碟盖12的一端与碟身11铰接，碟盖12上还设有三个第一扣合件，碟身11上设有与三个扣合件一一对应的三个第二扣合件，碟盖12通过扣合件和碟身11扣合连接。碟盖12内为碟舱121，碟身11的外壁上设有供电装置2和水平驱动装置3，碟身11的底部设有竖直驱动装置4，底板6和碟身11的底部通过多个支撑柱7连接。碟盖12由透明材质制成，优选透明的亚克力；碟盖12为半球形。人坐在碟舱121内，卡扣的连接方式可让驾驶人员进入碟舱121内。

[0042] 本实施例通过激光切割机等设备进行加工，碟身11采用玻璃钢等材质，用铝合金制作连接碟身11和底板6的支撑柱7，轮子通过弹簧固定在底板6上以减震，碟盖12内装控制系统。

[0043] 经过实验模拟计算出：

[0044] 1、几何参数：碟身1111最大直径为2米，总高度为1.7米；

[0045] 2、性能参数：最大飞行速度为282千米/小时；最大飞行高度为2000米；有效载荷为150千克；最大起飞重量为500千克；最大航程为1400千米；最大滑跑速度为146千米/小时；最大滑跑距离为2000千米。

[0046] 本实用新型的使用方法如下：

[0047] 当飞碟在地面行驶时，通过水平驱动器驱动飞碟沿水平方向运动以及水平的转向，实现了在地面行驶；当飞碟在空中飞行时，通过竖直驱动装置4驱动飞碟沿竖直方向运动，能够随时随地垂直起降，并通过水平驱动器驱动飞碟在空中沿水平方向飞行，从而能够代替私家车，解决堵车问题、远距离行驶交通工具过于单一、时间过长的的问题，实现了家用交通工具的远距离、高速度行驶；使得家用交通工具实现了日行千里、在两个较远的城市之间朝发夕至；使得家用交通工具更加自由强大，不再受路况、地形等的限制。

[0048] 飞碟周围的空气被急速吸入凸起111和凹陷62之间形成间隙8内，造成底板6上表面的空气流速明显高于底板6下表面空气流速，这样空气便会在底板6下表面作用一个向上的力，有助于增加飞碟升力。为了增加续航时间，可利用旋翼飞行器的地面效应，使飞碟近地飞行，通过第一通风口和第二通风口流向地面的气流通过地面的反作用力反作用与底板6下表面，从而增加了底板6下表面向上的作用力，有助于增加飞碟升力。

[0049] 以上，仅为本实用新型的具体实施方式，但本实用新型的保护范围并不局限于此，任何熟悉本技术领域的技术人员在本实用新型揭露的技术范围内，可轻易想到变化或替换，都应涵盖在本实用新型的保护范围之内。因此，本实用新型的保护范围应以权利要求的保护范围为准。

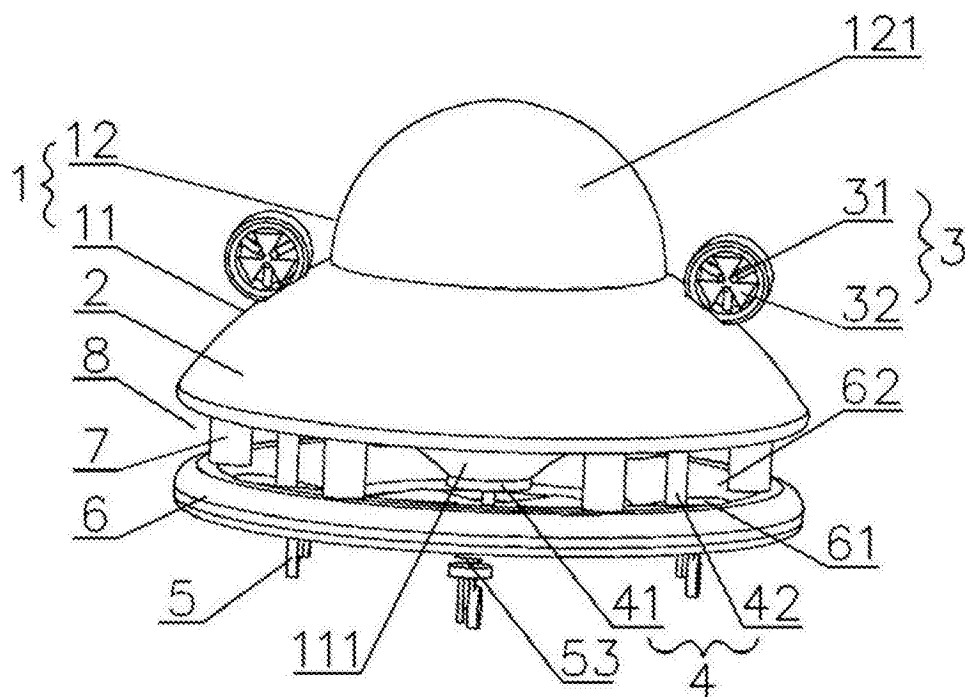


图1

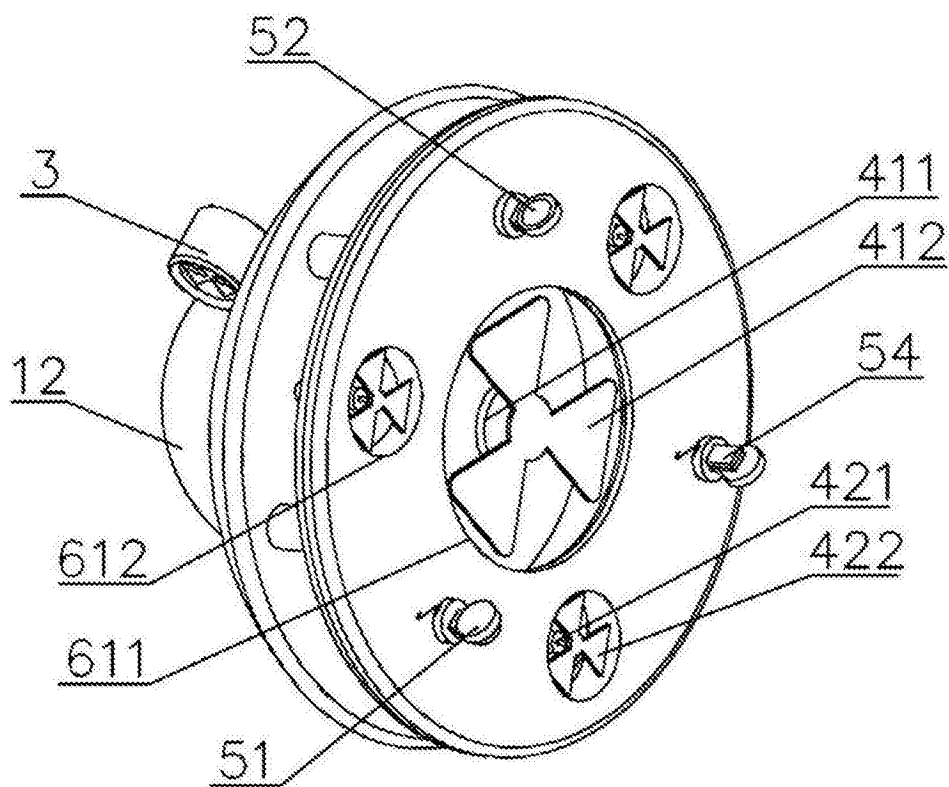


图2



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 109131878 A

(43)申请公布日 2019.01.04

(21)申请号 201811082955.0

(22)申请日 2018.09.17

(71)申请人 程威

地址 215000 江苏省苏州市吴中区郭巷官
浦村(11)程家23号

(72)发明人 程威

(74)专利代理机构 北京联瑞联丰知识产权代理
事务所(普通合伙) 11411

代理人 黄冠华

(51)Int.Cl.

B64C 39/00(2006.01)

B64D 27/24(2006.01)

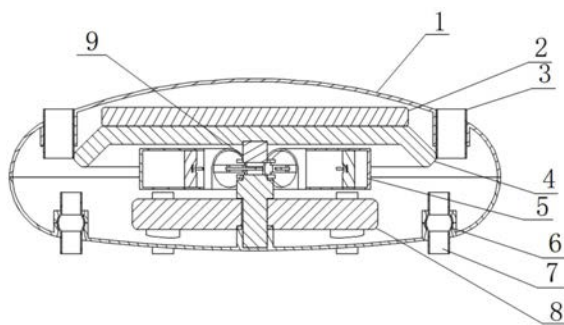
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)发明名称

一种飞碟形状的飞行器

(57)摘要

本发明公开了一种飞碟形状的飞行器,包括飞碟盖,所述飞碟盖内设置有电机,所述电机为扁平式的。本发明所提供的一种飞碟形状的飞行器,省略无人机机翼,若发生碰撞,几乎没与损伤,提高了无人机的使用寿命,减少了额外驱动飞轮的能量损耗,节省电能,提高了飞行器的运行效率。



1. 一种飞碟形状的飞行器,包括飞碟盖,所述飞碟盖内设置有电机,所述电机为扁平式的。
2. 根据权利要求1所述的飞碟形状的飞行器,其特征在于,所述电机包括转轴,所述转轴设置有上设置有圆盘,所述圆盘上设置有磁铁,所述圆盘的四周设置有感应线圈。
3. 根据权利要求1所述的飞碟形状的飞行器,其特征在于,所述电机的上方设置有凸轮机构,所述凸轮机构连接有活塞腔。
4. 根据权利要求3所述的飞碟形状的飞行器,其特征在于,所述活塞腔上设置有排气口和进气口,所述排气口和进气口均设置有单向气阀。
5. 根据权利要求3所述的飞碟形状的飞行器,其特征在于,所述活塞腔的数量为偶数。
6. 根据权利要求1所述的飞碟形状的飞行器,其特征在于,还包括进气腔和出气腔,所述排气口连接出气腔,所述进气口连接进气腔。
7. 根据权利要求1所述的飞碟形状的飞行器,其特征在于,所述飞碟盖的上方设置有进气管、下方设置有出气管。
8. 根据权利要求7所述的飞碟形状的飞行器,其特征在于,所述出气管上设置有角度调节机构。

一种飞碟形状的飞行器

技术领域

[0001] 本发明涉飞行器技术领域,特别涉及一种飞碟形状的飞行器。

背景技术

[0002] 目前,民用领域中,地图测绘无人机、地质勘测无人机、灾害监测无人机、气象探测无人机、空中交通管制无人机、边境控制无人机、通信中继无人机、农药喷洒无人机的研究和应用在国内外都在不断的发展中。进行国土测绘与对海洋、高压线路、灾情及气象等进行监视,对无人机的技术要求是不一样的。比如无人机在海洋区域飞行的抗风能力要高于高山地区;气象监视要求无人机进到台风眼中还要能够飞回来;对灾情进行监视回传的遥感信息图像只要能看清地面的所有物品就行了,而监视高压线路就必须能够看清线上。

[0003] 现有的飞行器或无人机要么是利用高速度造成上下压力差而产生上升力,要么是直升机用巨大的螺旋桨产生上升力,但在民用无人机领域,几乎没有利用高速度造成上下压力差而产生上升力作为工作原理去制造无人机的,大多是利用直升机用巨大的螺旋桨产生上升力的工作原理去制造无人机的,使用直升机用巨大的螺旋桨产生上升力制造无人机最大的缺点是机翼外露,若发生碰撞,损伤会很大,降低了无人机的使用寿命。

发明内容

[0004] 针对上述现有的无人机大多是利用直升机用巨大的螺旋桨产生上升力的工作原理去制造的,使用直升机用巨大的螺旋桨产生上升力制造无人机最大的缺点是机翼外露,若发生碰撞,损伤会很大,降低了无人机的使用寿命的问题,本发明要解决的技术问题是提供一种飞碟形状的飞行器。

[0005] 为了解决上述技术问题,本发明采用的技术方案是:

[0006] 一种飞碟形状的飞行器,包括飞碟盖,所述飞碟盖内设置有电机,所述电机为扁平式的。

[0007] 上述方案的优选方案为:所述电机包括转轴,所述转轴设置在上设置有圆盘,所述圆盘上设置有磁铁,所述圆盘的四周设置有感应线圈。

[0008] 上述方案的优选方案为:所述电机的上方设置有凸轮机构,所述凸轮机构连接有活塞腔。

[0009] 上述方案的优选方案为:所述活塞腔上设置有排气口和进气口,所述排气口和进气口均设置有单向气阀。

[0010] 上述方案的优选方案为:所述活塞腔的数量为偶数。

[0011] 上述方案的优选方案为:还包括进气腔和出气腔,所述排气口连接出气腔,所述进气口连接进气腔。

[0012] 上述方案的优选方案为:所述飞碟盖的上方设置有进气管、下方设置有出气管。

[0013] 上述方案的优选方案为:所述出气管上设置有角度调节机构,出气管角度可调一方面能够为飞行器前进后退提供侧向力,同时能够通过调整角度和排气速度,对飞行器电

机旋转给整机带来的旋转进行一个逆向补偿。

[0014] 有益效果：本发明的一种飞碟形状的飞行器，扁平的圆盘式电机既作为动力源给飞行器提供动力，另一方面充当飞轮的角色，可以利用圆盘高速旋转产生的动平衡状态能够对整体的稳定起作用，从而省略无人机机翼，若发生碰撞，几乎没与损伤，提高了飞行器的使用寿命。与传统的电机从飞轮的轴心施力带动飞轮旋转不同，这个电机是利用电磁感应原理，从转子的外圈施力而让转子转动，这样不但容易取得大的加速度，大的加速度对于电机的快速启动和制动非常重要，同时能够减少启动电流的波动范围，最重要的是将电机和飞轮合为一体，减少了额外驱动飞轮的能量损耗，节省电能，提高了飞行器的运行效率。

附图说明

[0015] 图1为本发明一种飞碟形状飞行器的结构示意图；

[0016] 图2为本发明中电机的轴侧图；

[0017] 图3为本发明中电机的剖视图。

[0018] 图中：1—飞碟盖，2—进气腔，3—进气管，4—出气腔，5—活塞腔，6—角度调节机构，7—出气管，8—扁平电机，81—磁铁，82—圆盘，83—转轴，84—感应线圈，9—凸轮机构。

具体实施方式

[0019] 为使本发明的上述目的、特征和优点能够更加明显易懂，下面结合附图对本发明的具体实施方式做详细的说明。在下面的描述中阐述了很多具体细节以便于充分理解本发明。但是本发明能够以很多不同于在此描述的其它方式来实施，本领域技术人员可以在不违背本发明内涵的情况下做类似改进，因此本发明不受下面公开的具体实施例的限制。

[0020] 需要说明的是，当元件被称为“固定于”另一个元件，它可以直接在另一个元件上或者也可以存在居中的元件。当一个元件被认为是“连接”另一个元件，它可以是直接连接到另一个元件或者可能同时存在居中元件。

[0021] 除非另有定义，本文所使用的所有的技术和科学术语与属于本发明的技术领域的技术人员通常理解的含义相同。本文中在本发明的说明书中所使用的术语只是为了描述具体的实施例的目的，不是旨在于限制本发明。本文所使用的术语“及/或”包括一个或多个相关的所列项目的任意的和所有的组合。

[0022] 如图1所示，本实施例的一种飞碟形状的飞行器，包括飞碟盖1，所述飞碟盖1内设置有电机8，电机8为扁平式的。

[0023] 其中，电机8包括转轴83，转轴83设置在上设置有圆盘82，圆盘82上设置有磁铁81，圆盘82的四周设置有感应线圈84。

[0024] 其中，电机8的上方设置有凸轮机构9，凸轮机构9连接有活塞腔4。

[0025] 其中，活塞腔4上设置有排气口和进气口，所述排气口和进气口均设置有单向气阀。

[0026] 其中，活塞腔4的数量为偶数。

[0027] 其中，还包括进气腔和出气腔，所述排气口连接出气腔，所述进气口连接进气腔。

[0028] 其中，飞碟盖1的上方设置有进气管3、下方设置有出气管7。

[0029] 其中，出气管7上设置有角度调节机构6，出气管角度可调一方面能够为飞行器前

进后退提供侧向力,同时能够通过调整角度和排气速度,对飞行器电机旋转给整机带来的旋转进行一个逆向补偿。

[0030] 由上所述,本发明达到了如下技术效果:省略无人机机翼,若发生碰撞,几乎没与损伤,提高了飞行器的使用寿命,减少了额外驱动飞轮的能量损耗,节省电能,提高了飞行器的运行效率。

[0031] 以上所述实施例的各技术特征可以进行任意的组合,为使描述简洁,未对上述实施例中的各个技术特征所有可能的组合都进行描述,然而,只要这些技术特征的组合不存在矛盾,都应当认为是本说明书记载的范围。

[0032] 以上所述实施例仅表达了本发明的几种实施方式,其描述较为具体和详细,但并不能因此而理解为对发明专利范围的限制。应当指出的是,对于本领域的普通技术人员来说,在不脱离本发明构思的前提下,还可以做出若干变形和改进,这些都属于本发明的保护范围。因此,本发明的保护范围应以所附权利要求为准。

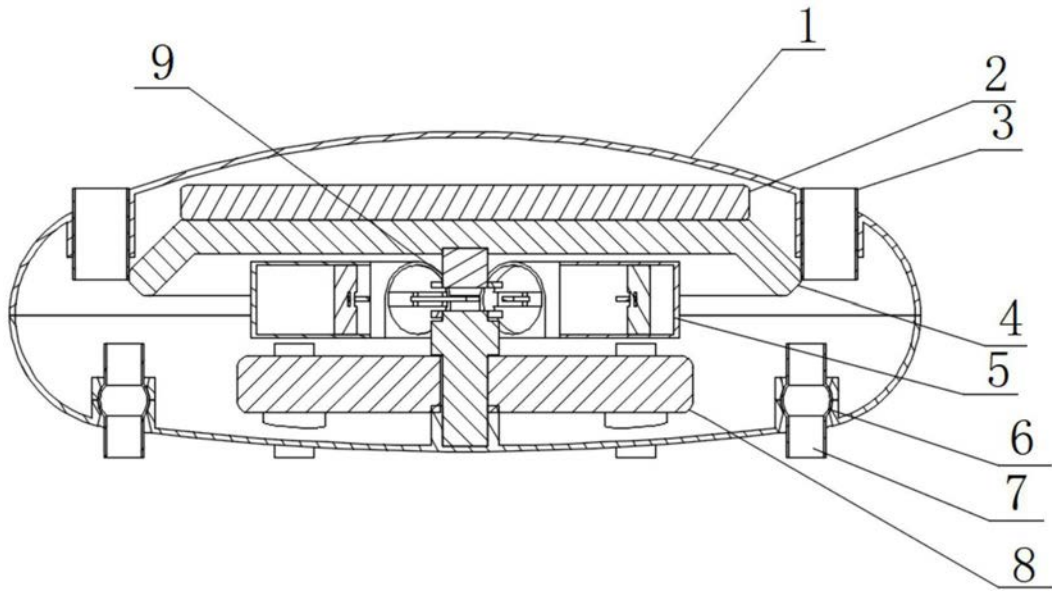


图1

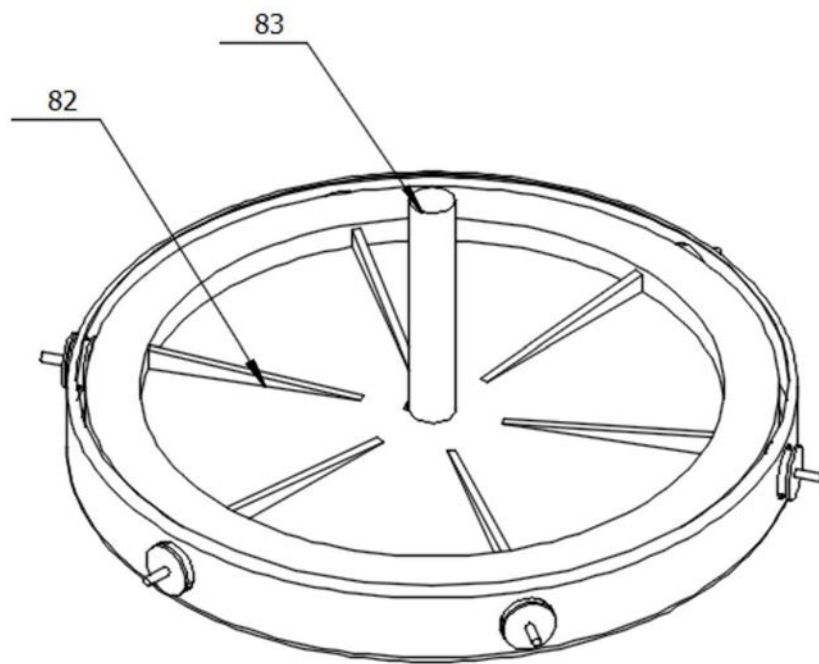


图2

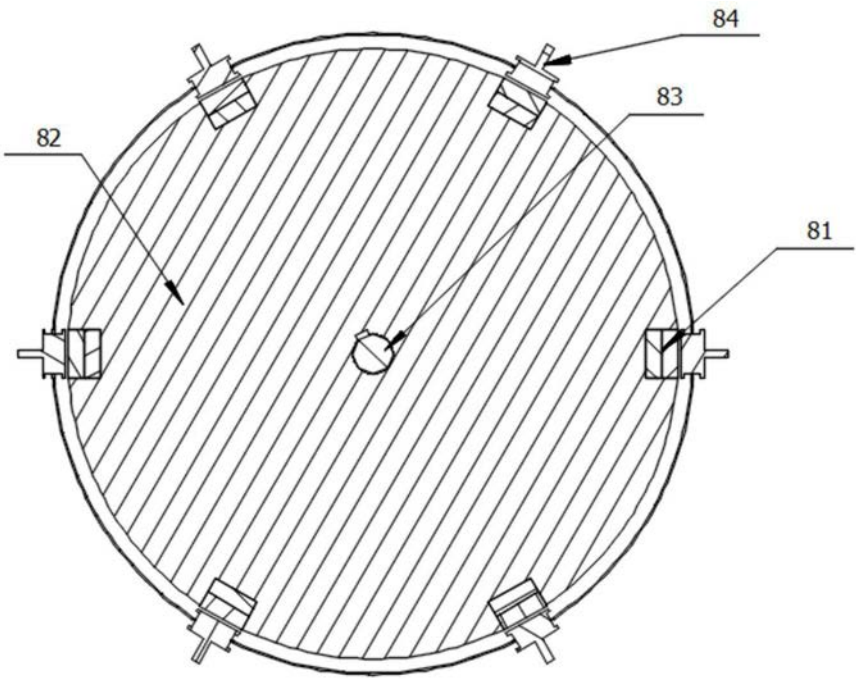


图3



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104925262 A

(43) 申请公布日 2015. 09. 23

(21) 申请号 201510403963. 0

(22) 申请日 2015. 07. 10

(71) 申请人 徐际长

地址 200080 上海市四川北路四川里 41 号
207 室

(72) 发明人 徐际长

(51) Int. Cl.

B64D 27/24(2006. 01)

B64C 39/00(2006. 01)

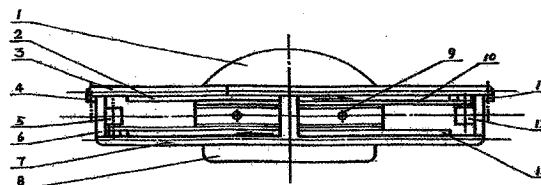
权利要求书1页 说明书3页 附图6页

(54) 发明名称

一种电动飞碟

(57) 摘要

一种电动飞碟,由碟舱体、防护罩、碟翅、驱动机构、动力源和操纵机构共同构成。设有舱室的碟舱体成扁圆筒形。固装在碟舱体上、带有多个喷气口的防护罩内设有上下两层活套安装于碟舱体上的碟翅。驱动机构为由中间扰性件连接电机与碟翅及由齿轮传动这两类机构实现。由电池和发电机这两种设备构成了动力源。飞碟内设有人工操纵平台和无线操纵平台。当驱动机构驱动碟翅作绕轴旋转时,飞碟获得运动力;操纵机构通过电磁阀和喷气口控制飞碟的飞行姿态。飞碟因为其独特的形状决定了它的容积比、升力比和载重与推力比都远远优于飞机,因此飞碟必是飞行器中具有极强竞争力的飞行器。



1. 一种电动飞碟,由碟舱体、防护罩、碟翅、驱动机构、动力源和操纵机构共同构成;其特征是:所述碟舱体为含有舱室的大体呈短圆筒形的结构;由两根以上的竖向撑杆连接的上防护圈与下防护圈分别由两根以上的横向撑杆与所述碟舱体固装形成所述防护罩;所述碟翅是处于所述防护罩之内、并活套安装于所述碟舱体之上、可绕所述碟舱体旋转的、呈上下层排列的上层碟翅和下层碟翅共同构成;在所述上层碟翅和所述下层碟翅上均固装有传动部件;所述驱动机构是由至少固装于所述防护罩和所述碟舱体这两种部件中的一种部件之上的电机、并由带传动机构、链传动机构、齿轮传动机构和我本人以前发明的绳传动机构中的一种以上的所述传动机构分别与固装于所述上层碟翅和所述下层碟翅上的传动部件连接后共同构成;所述动力源由固装于所述舱室内的电池和发电机这两种设备中的一种以上的所述设备构成;所述操纵机构由安装于所述舱室内的无线操纵平台和人工操纵平台这两种操纵平台中的一种以上的所述操纵平台构成;共同构成所述操纵机构的设备还包括设置于所述舱室内的空气压缩机和设置于所述防护罩上的喷气口以及在所述空气压缩机和连通所述喷气口的气管之间所设置的、可控制所述气管内气流的开通和关闭的电磁阀。

2. 根据权利要求1所述一种电动飞碟,其特征是:所述舱室为舱室内设为含装有座椅和无座椅这两种舱室中的一种舱室。

一种电动飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及飞行器,尤其是电动飞碟。

背景技术

[0002] 本人在 98 年发明了《可在水下潜航的飞碟》,专利号:98110846.6;公开号:CN1235907A;在 00 年又发明了《热动力飞碟》,专利号:00111680.0,授权公告号:CN1092122C。

[0003] 这两种飞碟的结构还比较复杂,制造有较大难度,而且也还存在热辐射和电磁辐射需要解决的问题。所以未能成功实施。

发明内容

[0004] 本发明是要提供一种结构更为简单、更安全、也更易制造的飞碟。本发明以以下方案解决本发明所述的技术问题:

[0005] 由碟舱体、防护罩、碟翅、驱动机构、动力源和操纵机构共同构成本发明所述的一种电动飞碟。

[0006] 所述碟舱体为含有舱室的大体呈短圆筒形的结构。

[0007] 由两根以上的竖向撑杆连接的上防护圈与下防护圈分别由两根以上的横向撑杆与所述碟舱体固装形成所述防护罩。

[0008] 所述碟翅是处于所述防护罩之内、并活套安装于所述碟舱体上、可绕所述碟舱体旋转的、呈上下层排列的上层碟翅和下层碟翅共同构成。在所述上层碟翅和所述下层碟翅上均固装有传动部件。

[0009] 所述驱动机构是由至少固装于所述防护罩和所述碟舱体这两种部件中的一种部件之上的电机、并由带传动机构、链传动机构、齿轮传动机构和我本人以前发明的绳传动机构中的一种以上的所述传动机构分别与固装于所述上层碟翅和所述下层碟翅上的传动部件连接后共同构成。

[0010] 所述动力源由固装于所述舱室内的电池和发电机这两种设备中的一种以上的所述设备构成。

[0011] 所述操纵机构由安装于所述舱室内的无线操纵平台和人工操纵平台这两种操纵平台中的一种以上的所述操纵平台构成;共同构成所述操纵机构的设备还包括设置于所述舱室内的空气压缩机和设置于所述防护罩上的喷气口以及在所述空气压缩机和连通所述喷气口的气管之间所设置的、可控制所述气管内气流的开通和关闭的电磁阀。

[0012] 所述舱室为舱室内设为含装有座椅和无座椅这两种舱室中的一种舱室。

[0013] 通过操纵平台启动驱动机构驱动所述碟翅,使上层碟翅和下层碟翅在驱动机构的驱动下绕碟舱体旋转,并由电机的旋转方向限定上层碟翅与下层碟翅在旋转时的旋转方向相反和所产生的升力方向相同;操纵平台通过控制电磁阀的开与关,接通和断开与气管连接的喷气口的喷气状态,就可以控制本发明所述一种电动飞碟的飞行姿态和飞行方向,也

就可以实现本发明所述的电动飞碟的顺利飞行。

[0014] 本发明的结构更为简单易造和更为安全,也更易实施,尤其是对我们这些贫困中的发明人而言,更易制作实验样机,也就更易推广这一技术了。这对国家也是很有益的。飞碟也必然具有广泛的军事用途。

附图说明

[0015] 下面结合附图和实施例对本发明作进一步详细说明。

[0016] 图 1 是本发明所述一种电动飞碟主视图。

[0017] 图 2 是图 1 俯视图。

[0018] 图 3 是图 2 去碟盖剖视图。

[0019] 图 4 是图 3A-A 剖视图。

[0020] 图 5 是图 3B-B 剖视图。

[0021] 图 6 是与图 1 同视向的下层碟翅主视、剖视图。

[0022] 图 7 是图 6 俯视图。

[0023] 图 8 是与图 1 同视向的齿轮传动时的电机安装位置图。

[0024] 图 9 是本发明所述一种电动飞碟操纵示意图(与图 4 同视向)。

[0025] 图中:1、碟舱盖,2、上层碟翅,3、上防护圈,4、后喷气口,5、后电机,6、竖向撑杆,7、下防护圈,8、碟舱底,9、螺栓,10、皮带,11、前喷气口,12、前电机,13、下层碟翅,14、左喷气口,15、横向撑杆,16、外轭圈,17、碟翅板,18、右喷气口,19、铰链,20、碟舱体基板,21、上箍圈,22、内轭圈,23、气管,24、25、中箍圈,26、下箍圈,27、间隔孔,28、29、30、皮带槽,31、仰角,32、齿轮,33、左电磁阀,34、空压机,35、前电磁阀,36、右电磁阀,37、后电磁阀。

具体实施方案

[0026] 见图 6、图 7:图 6 是与图 1 同视向的下层碟翅主视剖视图。下层碟翅在工作时顺图 7 中的箭头方向旋转。下层碟翅由内轭圈 22 和外轭圈 16 共同夹持式固装着碟翅板 17。碟翅板 17 在与内轭圈 22 和外轭圈 16 固装时有一个明显的水平向上的倾斜度(见图 7 剖视部分),这个倾斜度在碟翅旋转时的前进向上形成仰角 31,仰角 31 可使碟翅在做绕轴旋转时获得升力、也就能使飞碟获得升力,从而可使飞碟作升降或横向前进与倒退的飞行。上层碟翅结构与下层碟翅的结构基本相同。在碟翅板 17 的追尾性排列中还设有间隔孔 27。

[0027] 见图 1、图 2、图 3、图 4 和图 5:先参照图 3,由设有碟舱底 8 的碟舱体基板 20、上箍圈 21、中箍圈 25 和下箍圈 26 共同形成的碟舱体上设有由铰链 19 连接的透明碟舱盖 1,上箍圈 21、中箍圈 25 和下箍圈 26 分别由螺栓 9 与碟舱体基板 20 固装。上防护圈 3、下防护圈 7 分别由横向撑杆 15 与碟舱体上的上箍圈 21 和下箍圈 26 固装而形成防护罩。由内轭圈 22 与外轭圈 16 共同固装着碟翅板 17 而分别形成上层碟翅 2 和下层碟翅 13。上层碟翅 2 上的内轭圈 22 活套安装于碟舱体之上,并受上箍圈 21 和中轭圈 25 的活套性夹持。下层碟翅 13 上的内轭圈 22 活套安装于碟舱体之上,并受中箍圈 25 和下箍圈 26 的活套性夹持。后电机 5 与竖向撑杆 6 固装(见图 1);前电机 12 也与竖向撑杆 6 固装(见图 3)。气管 23 设在横向撑杆 15 之上。在气管 23 上还设有前喷气口 11、后喷气口 4、左喷气口 14 和右喷气口 18。

[0028] 见图 8, 图 8 是与图 1 同视向的齿轮传动时的电机安装位置图。前电机 12 和后电机 5 均固装于碟舱体之上, 并由齿轮 32 与电机连通。

[0029] 见图 9 并参照图 3、图 4 及各图: 操纵平台通过给前电机 12 和后电机 5 供电——启动电机。电机通过皮带槽 30 内的皮带 10 驱动上层碟翅 2 和下层碟翅 13 绕轴旋转, 使飞碟获得升力——飞碟升起。因为上层碟翅 2 和下层碟翅 13 旋转方向相反、产生的升力方向相同, 因此可以相互抵消旋转时产生的扭矩力——使飞碟飞行平稳。位于空中的飞碟的转向、倾斜和升降都是由各相关喷气口喷出的气流所产生的推力实现的: 操纵平台通过开启和关闭左电磁阀 33 时可控制左喷气口 14 的气流, 也就可以使飞行中的飞碟向右转和停止向右转; 操纵平台通过开启和关闭右电磁阀 36 时可控制右喷气口 18 的气流, 也就可以使飞行中的飞碟向左转和停止向左转; 操纵平台通过开启和关闭前电磁阀 35 时可控制前喷气口 11 的气流, 也就可以使飞行中的飞碟抬起碟首和停止抬起碟首; 操纵平台通过开启和关闭后电磁阀 37 时, 可控制后喷气口 4 的气流, 也就可以使飞行中的飞碟抬起碟尾和停止抬起碟尾。空压机 34 可以保障供给各电磁阀以足够的高压气流。

[0030] 操纵平台通过以上的操纵就可使飞碟升降、横向左右转向和平飞及倾角飞行都成为可能, 其中通过向前倾角飞行和向后倾角飞行就可以实现飞碟向前飞和向后飞了。也就能使驾驶人员通过人工操纵平台和无线操纵平台轻松操纵所述飞碟作各种空中飞行姿态和前进、倒退、上下、左右的自由飞行了。——人类梦寐以求的碟形飞行器也就诞生了。

[0031] 飞碟与飞机比, 其升力比、容积比及载重与能耗比肯定都远远领先于飞机; 因为飞碟是竖向扁圆筒形的, 而飞机是横向长筒形的, 因此飞碟与飞机比, 可以以极简洁的结构实现飞行的目的; 飞碟的近似球形的短圆筒形的容积与体积比必然最大, 结构所需材料和所需材料强度也必然极节省; 其所占空间与运载能力之比也必然极大; 因为飞碟的整体形状近似球形, 因此从其中心到其外形的各最远点之间的距离也几近相等, 所以也就具有极容易的转向灵活性 (转向所需气流量必然极少), 也就必然具有极佳的驾驶灵活性, 简单性。也因此说飞碟的性能肯定远比飞机优越。

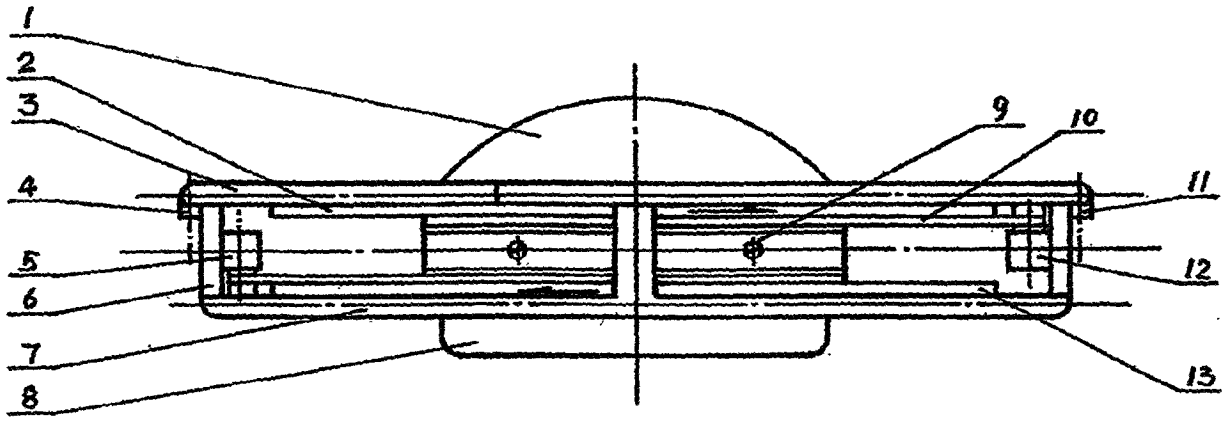


图 1

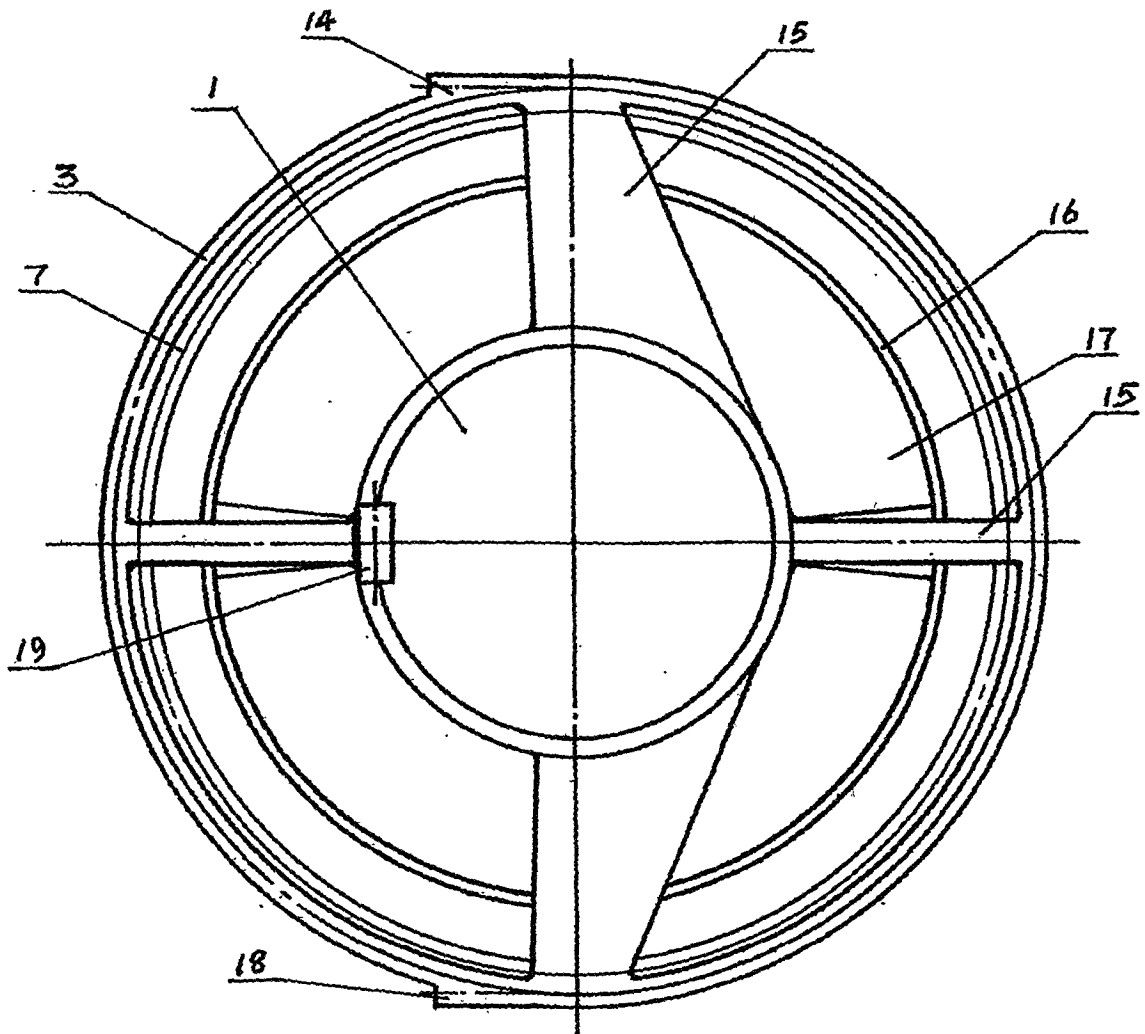


图 2

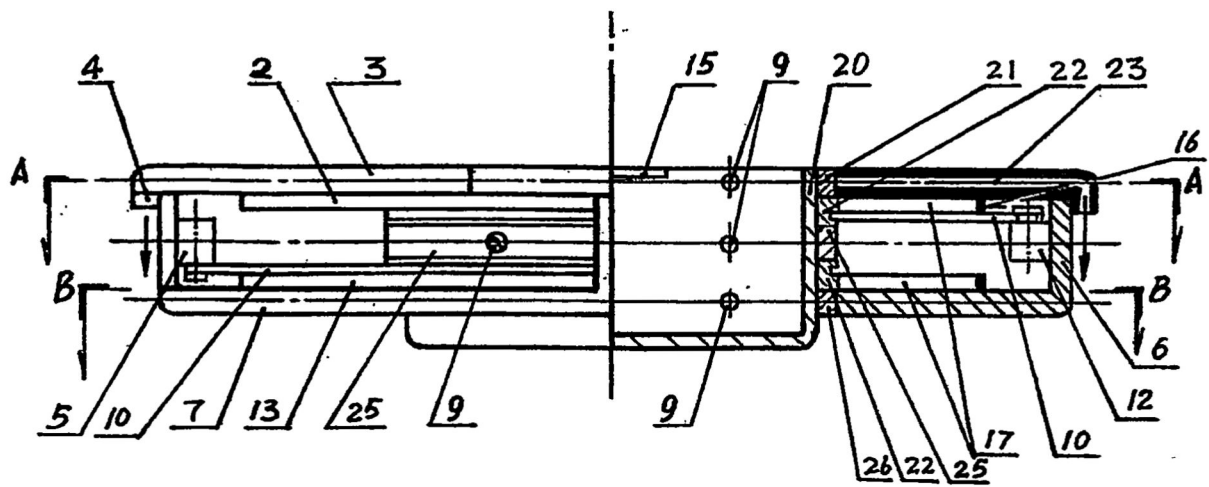


图 3

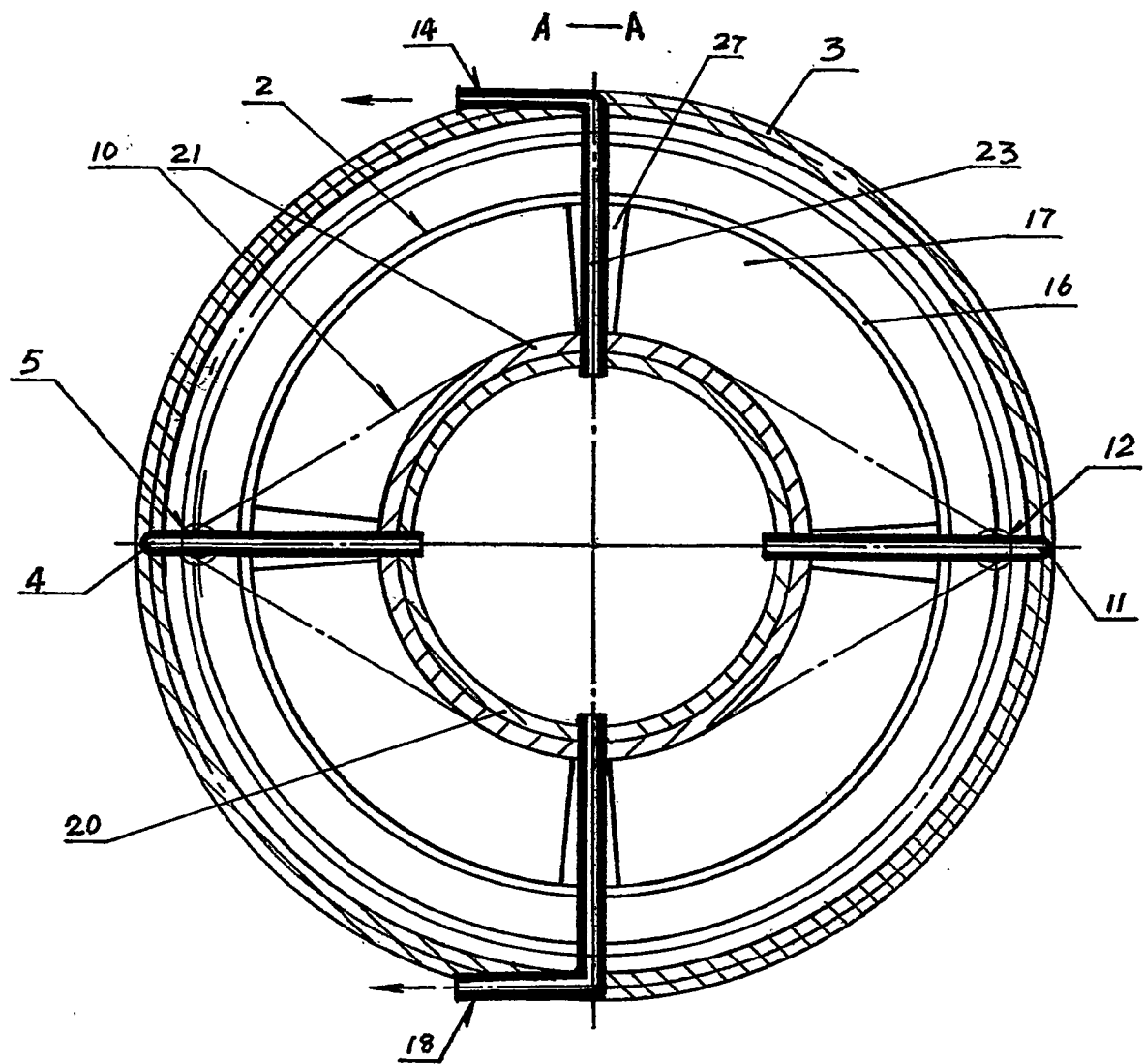


图 4

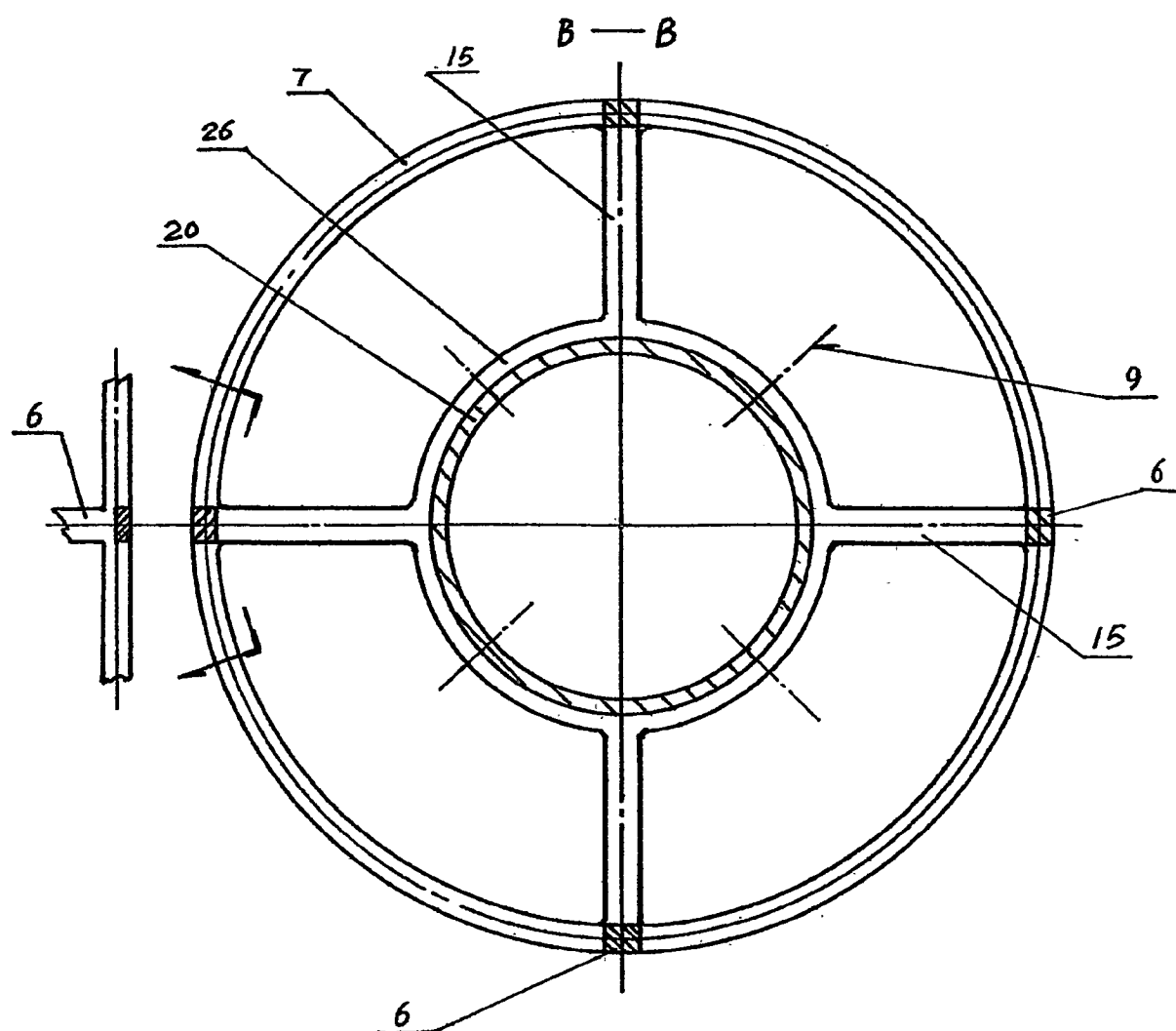


图 5

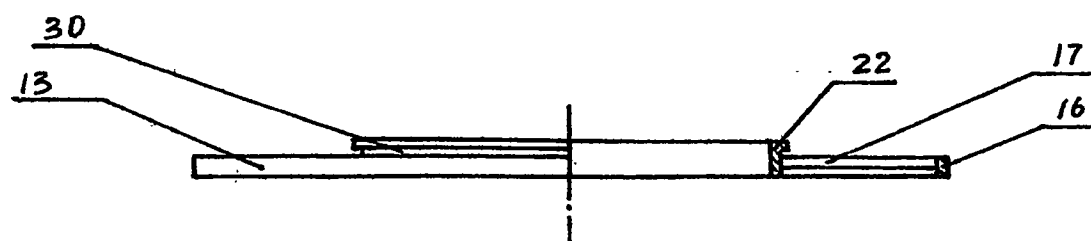


图 6

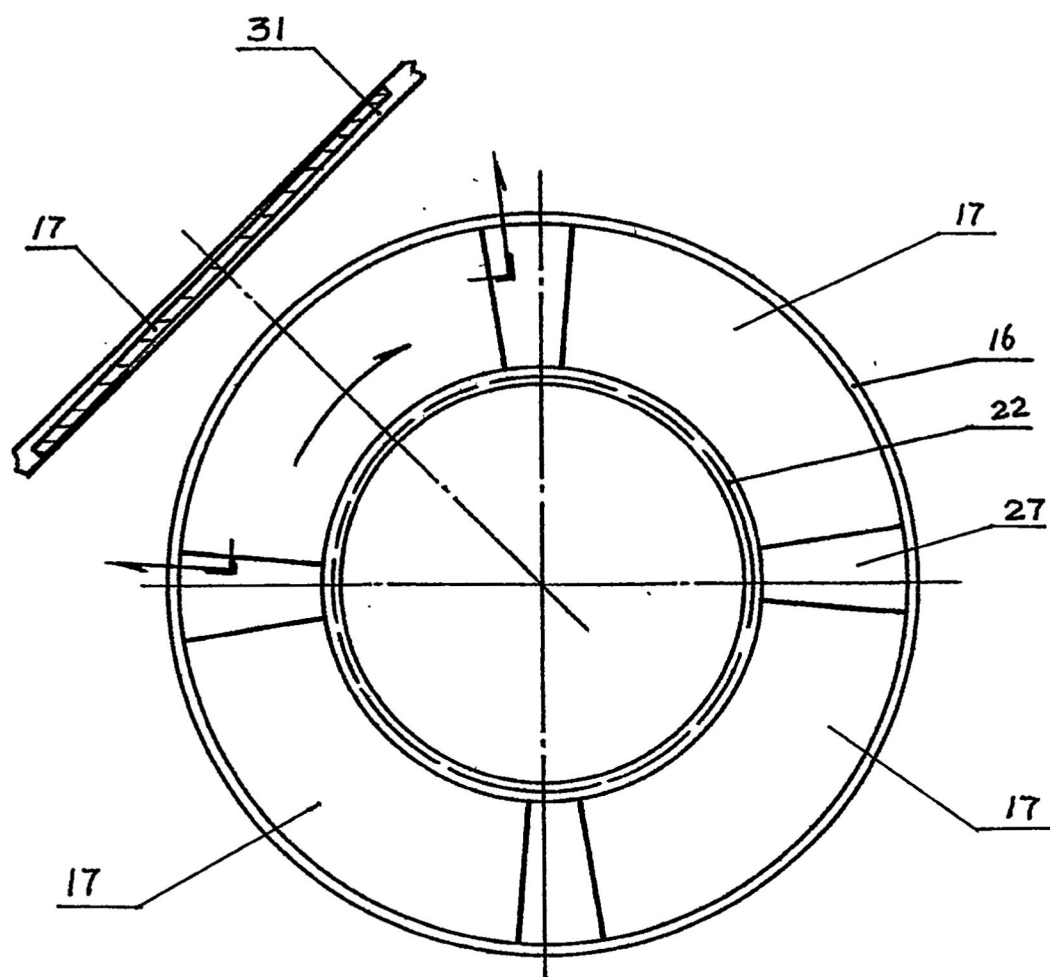


图 7

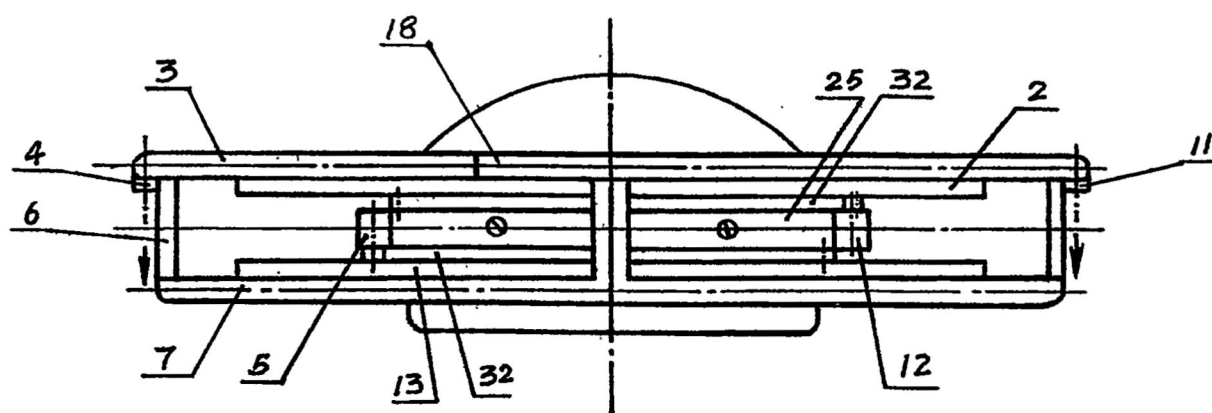


图 8

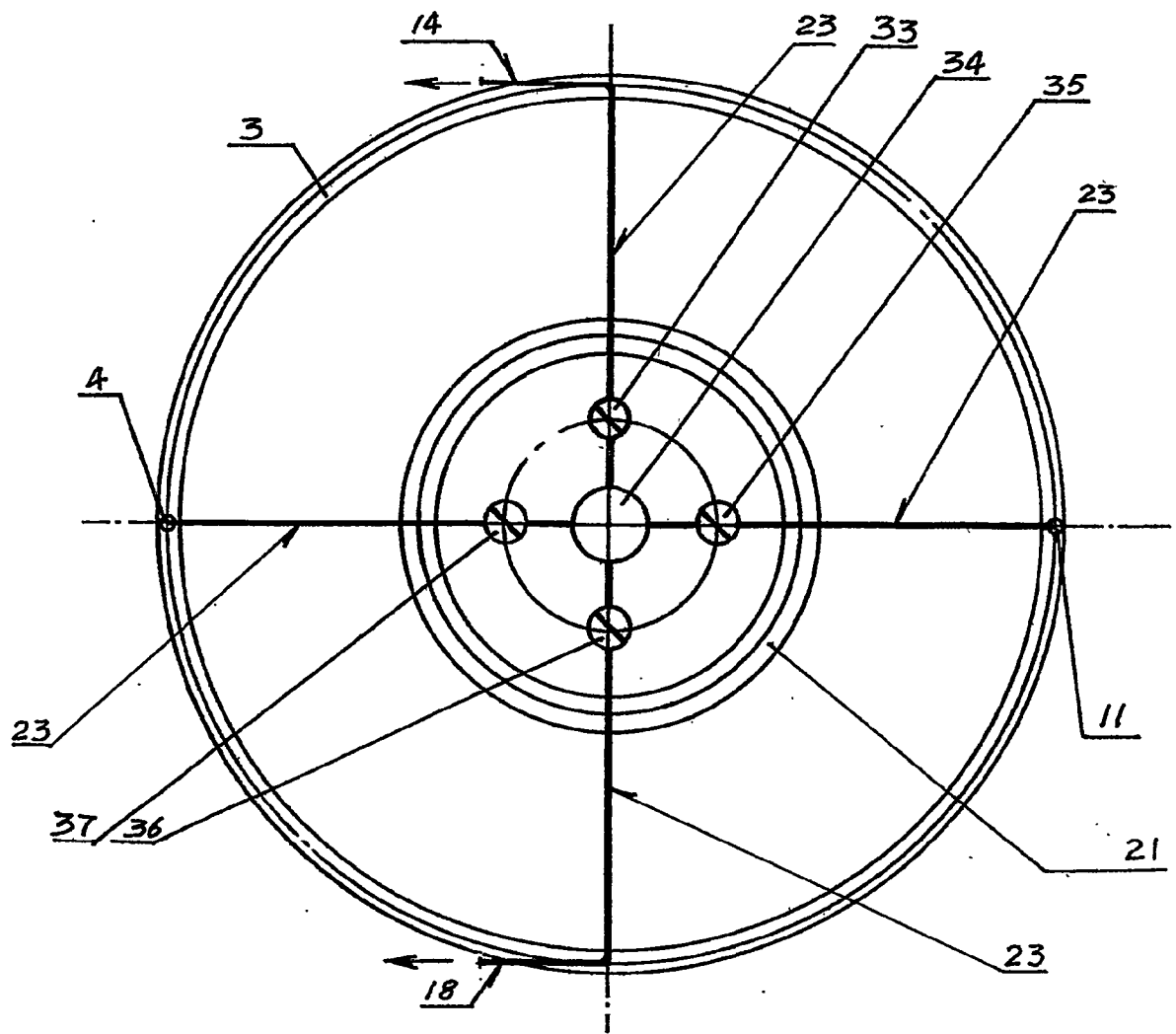


图 9



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202264884 U

(45) 授权公告日 2012. 06. 06

(21) 申请号 201120338498. 4

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

(22) 申请日 2011. 09. 09

(73) 专利权人 福建世夷保险公估有限公司

地址 350003 福建省福州市鼓楼区五四北路
琴湖一路 22 号琴亭花园牡丹阁 1 座
704 单元

(72) 发明人 张可池

(74) 专利代理机构 福州元创专利商标代理有限公司 35100

代理人 蔡学俊

(51) Int. Cl.

B64C 27/20(2006. 01)

B64C 27/82(2006. 01)

B64C 27/467(2006. 01)

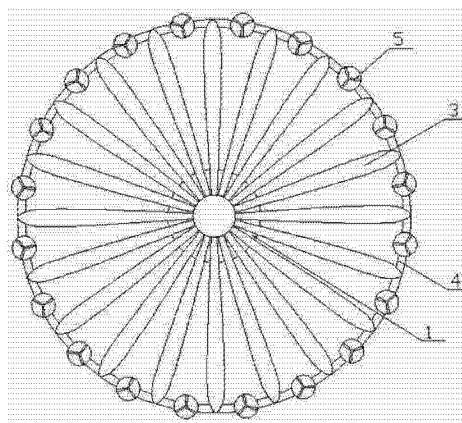
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 2 页

(54) 实用新型名称

太阳能飞碟装置

(57) 摘要

本实用新型涉及一种太阳能飞碟装置,包括设有中央控制器的飞碟机舱,其特征在于:所述飞碟机舱上设有可由电动机驱动旋转的转轴,所述转轴上连接有多个由太阳能电池板构成的径向机翼,以转化太阳能为所述电动机供电,驱动所述径向机翼旋转产生向上的升力;所述各径向机翼的外端部经一环形体相连接,所述环形体上设有多个由所述太阳能电池板转化的电能提供动力的万向吹吸气装置,所述万向吹吸气装置经万向节与所述环形体相连接,并可由所述中央控制器控制工作姿态;所述飞碟机舱上还设有储电装置,以存储所述太阳能电池板转化的电能。该装置不仅可以利用太阳能为飞碟提供飞行动力,而且可以灵活控制飞行方向。



1. 一种太阳能飞碟装置,包括设有中央控制器的飞碟机舱,其特征在于:所述飞碟机舱上设有可由电动机驱动旋转的转轴,所述转轴上连接有多个由太阳能电池板构成的径向机翼,以转化太阳能为所述电动机供电,驱动所述径向机翼旋转产生向上的升力;所述各径向机翼的外端部经一环形体相连接,所述环形体上设有多个由所述太阳能电池板转化的电能提供动力的万向吹吸气装置,所述万向吹吸气装置经万向节与所述环形体相连接,并可由所述中央控制器控制工作姿态;所述飞碟机舱上还设有储电装置,以存储所述太阳能电池板转化的电能。

2. 根据权利要求1所述的太阳能飞碟装置,其特征在于:所述径向机翼的翼剖面呈流线型,所述翼剖面的前缘呈圆滑状且上部拱曲,所述翼剖面的后缘呈尖瘦状,所述翼剖面的下部呈扁平状。

3. 根据权利要求1所述的太阳能飞碟装置,其特征在于:所述环形体的径向剖面的外边缘呈圆滑状且上部拱曲下部扁平。

4. 根据权利要求1所述的太阳能飞碟装置,其特征在于:所述飞碟机舱上也设有多个可由所述中央控制器控制工作姿态的万向吹吸气装置。

太阳能飞碟装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种太阳能飞碟装置。

背景技术

[0002] 随着通讯、交通、气象等领域技术的飞速发展,越来越迫切需要稳定的、通道容量不受限制的空中平台。从事该方面研究的科学家们不约而同地将眼光投向了平流层,期待着一种能够在平流层中稳定的悬浮平台出现。平流层的空间环境介于太空和地面之间,地表高度 18 公里至 50 公里,目前没有空域限制。平流层基本没有水汽,晴朗无云,阳光强烈,被航空学确定为无生命区域。由于平流层接受的太阳能量是地球的数倍,以太阳能为动力能源的太阳能飞行器的研发成为了新热点。

[0003] 太阳能空天飞行器在通讯、气象、地面监测、国防等领域有着广泛的用途,如:空间旅游、航空摄影、灾情监控、大型活动的通信中继平台、大气采样及战场监视、目标定位、昼夜侦察等等。该系统可部分替代卫星的功能,在很多应用领域比卫星更有优势。由于它的飞行高度远远低于卫星,在通信应用中它的通信质量更好、信号延时更短。

[0004] 目前,世界各国都在积极开展对太阳能飞行器的研究。美国、瑞士、俄罗斯等国的太阳能飞行器目前均已成功升入平流层,并进行了多项有价值的实验,中国在平流层飞行器研究方面还处于初级的阶段。

发明内容

[0005] 本实用新型的目的在于提供一种太阳能飞碟装置,该装置不仅可以利用太阳能为飞碟提供飞行动力,而且可以灵活控制飞行方向。

[0006] 为实现上述目的,本实用新型的技术方案是:一种太阳能飞碟装置,包括设有中央控制器的飞碟机舱,其特征在于:所述飞碟机舱上设有可由电动机驱动旋转的转轴,所述转轴上连接有多个由太阳能电池板构成的径向机翼,以转化太阳能为所述电动机供电,驱动所述径向机翼旋转产生向上的升力;所述各径向机翼的外端部经一环形体相连接,所述环形体上设有多个由所述太阳能电池板转化的电能提供动力的万向吹吸气装置,所述万向吹吸气装置经万向节与所述环形体相连接,并可由所述中央控制器控制工作姿态;所述飞碟机舱上还设有储电装置,以存储所述太阳能电池板转化的电能。

[0007] 本实用新型的有益效果是通过太阳能飞碟结构的创新设计,利用太阳能转化的电能驱动径向机翼旋转产生向上的升力,从而为太阳能飞碟装置提供飞行动力,实现了一个可稳定飞行于平流层的空中平台。此外,该装置可以通过万向吹吸气装置工作姿态的调整,实现飞行方向的灵活控制,实用性强。因此,本实用新型具有广阔的应用前景。

[0008] 下面结合附图及具体实施例对本实用新型作进一步的详细说明。

附图说明

[0009] 图 1 是本实用新型实施例的俯视结构示意图。

[0010] 图 2 是本实用新型实施例的侧向结构示意图。

[0011] 图 3 是本实用新型实施例的径向机翼的翼剖面示意图。

具体实施方式

[0012] 本实用新型的太阳能飞碟装置,如图 1、2 所示,包括设有中央控制器的飞碟机舱 1,所述飞碟机舱 1 上设有可由电动机驱动旋转的转轴 2,所述转轴 2 上连接有多个由太阳能电池板构成的径向机翼 3,以转化太阳能为所述电动机供电,驱动所述径向机翼 3 旋转产生向上的升力;所述各径向机翼 3 的外端部经一环形体 4 相连接,所述环形体 4 上设有多个由所述太阳能电池板转化的电能提供动力的万向吹吸气装置 5,所述万向吹吸气装置 5 经万向节与所述环形体 4 相连接,并可由所述中央控制器控制工作姿态;所述飞碟机舱 1 上还设有储电装置,所述储电装置包括蓄电池、高能镍碳电容器等可存储电能的装置,以存储所述太阳能电池板转化的电能。

[0013] 为了利于在平流层平飞,如图 3 所示,上述径向机翼 3 的翼剖面呈流线型,所述翼剖面的前缘 6 呈圆滑状且上部拱曲,所述翼剖面的后缘 7 呈尖瘦状,所述翼剖面的下部 8 呈扁平状。

[0014] 为了利于在平流层平飞,如图 2 所示,上述环形体 4 的径向剖面的外边缘 9 呈圆滑状,且上部 10 拱曲下部 11 扁平。

[0015] 上述飞碟机舱 1 上也设有多个可由所述中央控制器控制工作姿态的万向吹吸气装置 5。

[0016] 以上是本实用新型的较佳实施例,凡依本实用新型技术方案所作的改变,所产生的功能作用未超出本实用新型技术方案的范围时,均属于本实用新型的保护范围。

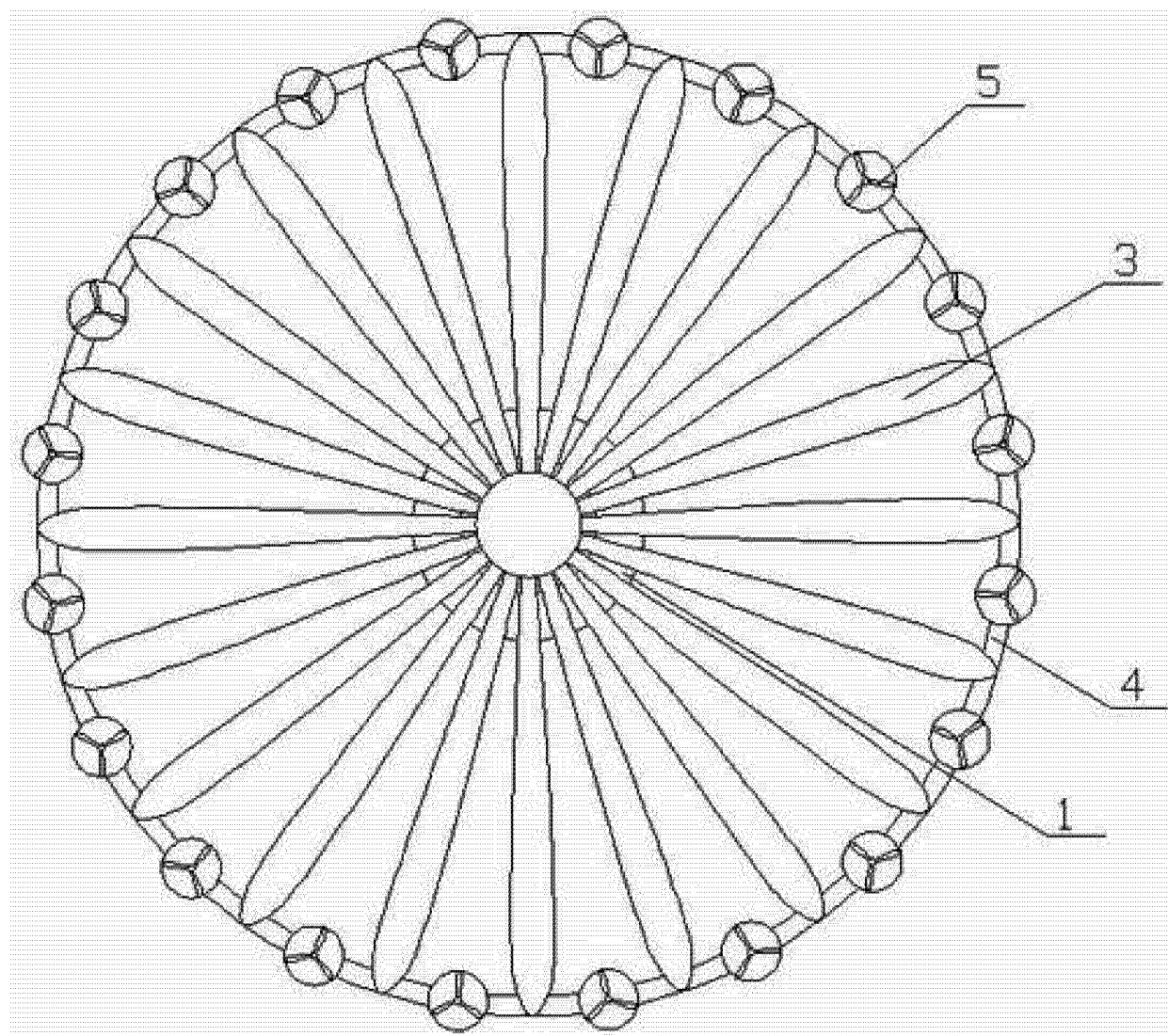


图 1

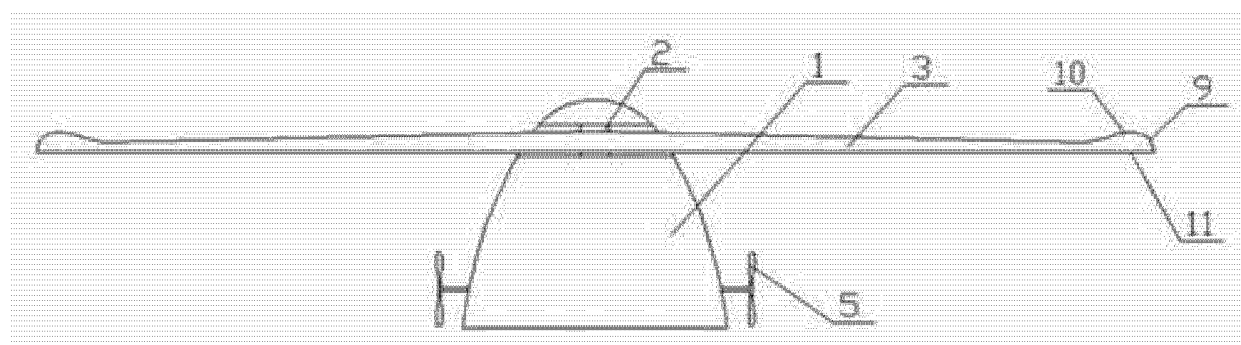


图 2

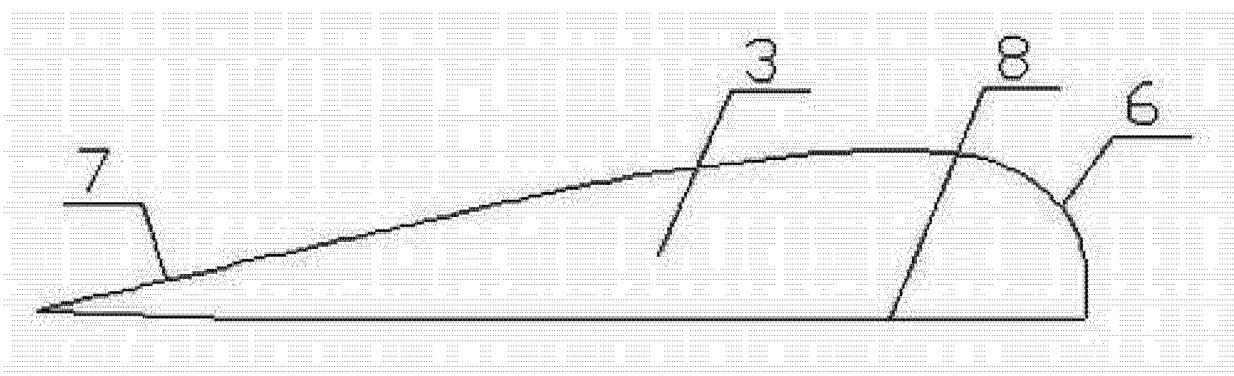


图 3



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104648671 A

(43) 申请公布日 2015. 05. 27

(21) 申请号 201310577215. 5

(22) 申请日 2013. 11. 19

(71) 申请人 国家电网公司

地址 100031 北京市西城区西长安街 86 号

申请人 国网湖北省电力公司襄阳供电公司

国网湖北省电力公司谷城县供电公司

(72) 发明人 李劲毅

(74) 专利代理机构 襄阳中天信诚知识产权事务
所 42218

代理人 何静月

(51) Int. Cl.

B64C 39/00(2006. 01)

B64D 27/24(2006. 01)

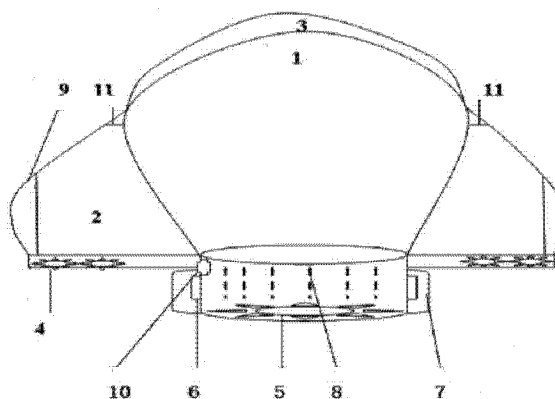
权利要求书1页 说明书5页 附图10页

(54) 发明名称

载人飞碟

(57) 摘要

一种载人飞碟,涉及飞行器技术领域。包括电气自动控制系统,一级真空舱外设置二级真空舱,一级真空舱顶上装有太阳能电池板,直流电机系统装在一级真空舱底部,包括主引擎转子与其两侧的定子,蓄电池组设置在直流电机系统周围,直流电机系统外围设有人员座舱和弹仓;副引擎设置在二级真空舱底部;吸气窗口排列在飞碟外沿;气压高敏传感器设置在一级真空舱下端与人员座舱和弹仓之间;直升吸气窗口设置在二级真空舱与一级真空舱的衔接处。本发明起降平稳,能长时间做空中停留,飞行速度快;不受电波干扰,不受道路和天气影响;空中飞行安全,降落占地面积小;特别适合供电等行业空中监视、指挥与抢修,交通与海难事故抢救,反恐防暴及警务执法。



1. 一种载人飞碟,其特征在于:包括电气自动控制系统,一级真空舱(1)外设置二级真空舱(2),一级真空舱(1)的顶上装有太阳能电池板(3),直流电机系统装在一级真空舱(1)的底部,直流电机系统包括主引擎转子(5)与主引擎转子(5)两侧的主引擎定子(6),蓄电池组(8)设置在直流电机系统周围,直流电机系统的外围设有人员座舱和弹仓(7);副引擎(4)设置在二级真空舱(2)的底部;吸气窗口(9)平滑连续排列在飞碟的碟盘外沿一圈;气压高敏传感器(10)设置在一级真空舱(1)下端与人员座舱和弹仓(7)之间;直升吸气窗口(11)设置在二级真空舱(2)与一级真空舱(1)的衔接处。

2. 根据权利要求1所述的载人飞碟,其特征在于:所述主引擎转子(5)由其外围的转子轮圈(12)和与之相连的螺旋状高分子螺旋桨辐条(13)组成,转子轮圈(12)为永磁体,主引擎转子(5)的上方设有上拱形支撑(14),主引擎转子(5)的下方设有下拱形支撑(15),主引擎转子(5)的中心为固定主引擎转子(5)的轴心中心连杆(16);主引擎定子(6)的绕组有四组,两组顺时针绕,两组逆时针绕,构成主引擎定子(6)的电磁场N极与S极。

3. 根据权利要求2所述的载人飞碟,其特征在于:所述上拱形支撑(14)由多条与轴心(22)相连接的钛合金钢骨一(21)组成。

4. 根据权利要求2所述的载人飞碟,其特征在于:所述下拱形支撑(15)由多条与轴心(20)相连接的合金钢骨二(19)组成,下拱形支撑(15)的底部设有密封舱门(17)。

5. 根据权利要求4所述的载人飞碟,其特征在于:所述密封舱门(17)带有只能向外排出气体或液体介质而不能使气体或液体介质进入的弹性开合橡胶孔(18),弹性开合橡胶孔(18)带有软橡胶气阀(29),软橡胶气阀(29)的中部设有硬质气管(28),硬质气管(28)上有进气孔、排气孔,硬质气管(28)与密封舱门(17)连接。

6. 根据权利要求1所述的载人飞碟,其特征在于:所述副引擎(4)的定子(23)和转子(24)连接在一起,转子(24)上带有轴心卡槽(27),传动连杆(25)的一端与轴心卡槽(27)连接,另一端与螺旋桨(26)连接,定子(23)和转子(24)均设有N极与S极,每个副引擎(4)的下面都设有密封舱门(17),密封舱门(17)带有只能向外排出气体或液体介质而不能使气体或液体介质进入的弹性开合橡胶孔(18),弹性开合橡胶孔(18)带有软橡胶气阀(29),软橡胶气阀(29)的中部设有硬质气管(28),硬质气管(28)上有进气孔、排气孔,硬质气管(28)与密封舱门(17)连接。

7. 根据权利要求1所述的载人飞碟,其特征在于:所述二级真空舱(2)带有可使飞碟进行转向的多个吸气窗口(9),吸气窗口(9)外侧为可固定金属帘(30)的梯形外侧窗框(31),内侧为可垫住金属帘(30)的梯形内侧窗框(32),金属帘(30)带有镂空部分(34),金属帘(30)的上、下边缘分别设有一行啮合孔(35),两个转动轴(33)固定在梯形外侧窗框(31)、梯形内侧窗框(32)之间,转动轴(33)上带有啮合齿,转动轴(33)转动,带动金属帘(30)正反移动。

载人飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及飞行器技术领域,具体是一种载人飞碟。

背景技术

[0002] 现有的载人飞行器,主要有宇宙飞船、直升飞机、飞机等。直升飞机主要用于执行特殊任务的低空飞行,采用螺旋桨作为飞行动力,速度慢,能耗大,飞行环境要求高,但作为空中载人交通工具则很难得到广泛应用。而现有的各类飞机,起降环境受多种条件限制,空中飞行操作复杂,无法垂直起降,操控不方便。当今社会,随着材料科学和计算机自动控制技术以及高敏传感器的发展,使得新型的前吸式飞行方式所需要的高弹光滑材质的吸气窗口的开合很容易控制,不漏气,且调整控制精准,高敏传感器使得飞碟的气压差、碟体倾斜矢量、电能的使用等各项数据信息更容易搜集掌握。大引擎技术的突破,高效能电池的出现,太阳能利用领域的发展为飞碟的真正实现奠定了更坚实的基础。还有更重要的就是电磁力学、物理磁力学的原理对载人飞碟的研究提供了理论基础。

发明内容

[0003] 为克服现有技术的不足,本发明的发明目的在于提供一种载人飞碟,以实现乘坐舒适安全及飞行速度快且平稳的目的。

[0004] 为实现上述目的,本发明包括电气自动控制系统,一级真空舱外设置二级真空舱,一级真空舱的顶上装有太阳能电池板,直流电机系统装在一级真空舱的底部,直流电机系统包括主引擎转子与主引擎转子两侧的主引擎定子,蓄电池组设置在直流电机系统周围,直流电机系统的外围设有人员座舱和弹仓;副引擎设置在二级真空舱的底部;吸气窗口平滑连续排列在飞碟的碟盘外沿一圈;气压高敏传感器设置在一级真空舱下端与人员座舱和弹仓之间;直升吸气窗口设置在二级真空舱与一级真空舱的衔接处。

[0005] 所述主引擎转子由其外围的转子轮圈和与之相连的螺旋状高分子螺旋桨辐条组成,转子轮圈为永磁体,主引擎转子的上方设有上拱形支撑,主引擎转子的下方设有下拱形支撑,主引擎转子的中心为固定主引擎转子的轴心中心连杆;主引擎定子的绕组有四组,两组顺时针绕,两组逆时针绕,构成主引擎定子的电磁场 N 极与 S 极。

[0006] 所述上拱形支撑由多条与轴心相连接的钛合金钢骨一组成。

[0007] 所述下拱形支撑由多条与轴心相连接的合金钢骨二组成,下拱形支撑的底部设有密封舱门。

[0008] 所述密封舱门带有只能向外排出气体或液体介质而不能使气体或液体介质进入的弹性开合橡胶孔,弹性开合橡胶孔带有软橡胶气阀,软橡胶气阀的中部设有硬质气管,硬质气管,上有进气孔、排气孔,硬质气管与密封舱门连接。

[0009] 所述副引擎的定子和转子连接在一起,转子上带有轴心卡槽,传动连杆的一端与轴心卡槽连接,另一端与螺旋桨连接,定子和转子均设有 N 极与 S 极,每个副引擎的下面都设有密封舱门,密封舱门带有只能向外排出气体或液体介质而不能使气体或液体介质进入

的弹性开合橡胶孔,弹性开合橡胶孔带有软橡胶气阀,软橡胶气阀的中部设有硬质气管,硬质气管上有进气孔、排气孔,硬质气管与密封舱门连接。

[0010] 所述二级真空舱带有可使飞碟进行转向的多个吸气窗口,吸气窗口外侧为可固定金属帘的梯形外侧窗框,内侧为可垫住金属帘的梯形内侧窗框,金属帘带有镂空部分,金属帘的上、下边缘分别设有一行啮合孔,两个转动轴固定在梯形外侧窗框、梯形内侧窗框之间,转动轴上带有啮合齿,转动轴转动,带动金属帘正反移动。

[0011] 载人飞碟的升空采用抽空上方一级真空舱的大部分空气,同时像直升机的螺旋桨那样对下方推压空气,借助反作用力使飞碟上升。同时由于舱内空气被抽走而真空舱体巨大,飞碟整体密度小于等体积空气的密度,使得飞碟像热气球那样得以升空并且完全悬浮,从而摆脱重力对飞碟飞行的影响,既克服了重力的影响又可以为下一步前吸飞行提供升力。飞碟飞行时利用二级真空舱和其下方的高速副引擎实现前吸气飞行和高机动调整。

[0012] 本发明的升空方式为直升,广泛应用于旅游、观光、拍摄视察、勘探、供电、营救、追踪、高层施工等领域,具有以下优点:

- 1、起降平稳,能长时间做空中停留,飞行速度快,最高时速可达 1500km/h ;
- 2、不受电波干扰,不受道路和天气影响 ;
- 3、特别适合供电等行业空中监视、指挥与抢修,交通与海难事故抢救,反恐防暴及警务执法 ;
- 4、空中飞行安全,降落占地面积小。

附图说明

[0013] 图 1 是本发明的结构示意图。

[0014] 图 2 是图 1 的主引擎定子及转子模型图。

[0015] 图 3 是图 1 的主引擎转子拱形支撑结构示意图。

[0016] 图 4 是图 3 的下拱形支撑结构示意图。

[0017] 图 5 是图 3 的上拱形支撑结构示意图。

[0018] 图 6 是图 3 的密封舱门系统结构示意图。

[0019] 图 7 是图 1 的副引擎结构示意图。

[0020] 图 8 是图 6 的密封舱门系统原理图。

[0021] 图 9 是图 1 二级真空舱的吸气窗口的纵剖面图。

[0022] 图 10 是吸气窗口卷帘结构图。

[0023] 图 11 是吸气窗口的分布图。

具体实施方式

[0024] 如图 1 所示,本发明包括电气自动控制系统,一级真空舱 1 外设置二级真空舱 2,两个真空舱上部分构成一个连续平滑的拱形,最大限度地保证两个真空舱不受到气压挤压变形,一级真空舱 1 占到飞碟总体积的 85%,二级真空舱 2 可为飞行或者潜航提供机动动力,并可对飞碟姿态进行快速调整,保证飞碟能够在失控、操控失误、出现故障和遇到危险时进行迅速调整高速避让,一级真空舱 1 的顶上装有太阳能电池板 3,直流电机系统装在一级真空舱 1 的底部,直流电机系统包括主引擎转子 5 与主引擎转子 5 两侧的主引擎定子 6,蓄电池

组 8 设置在直流电机系统周围,直流电机系统的外围设有人员座舱和弹仓 7,可以载人,也可以加装机炮、雷达、电子、激光设备,甚至悬挂炸弹、空军导弹;副引擎 4 设置在二级真空舱 2 的底部;吸气窗口 9 平滑连续排列在飞碟的碟盘外沿一圈;气压高敏传感器 10 设置在一级真空舱 1 下端与人员座舱和弹仓 7 之间;直升吸气窗口 11 设置在二级真空舱 2 与一级真空舱 1 的衔接处。

[0025] 飞碟的整个蘑菇伞状一级真空舱 1 的上表面贴满太阳能电池板 3,为蓄电池组 8 提供电能,蓄电池组 8 充满电能后为主引擎、副引擎 4、二级真空舱 2 的吸气窗口 9 的转轴以及电气自动控制系统提供稳定充足的电能。

[0026] 飞碟能够升空、飞行和高机动调整的关键就是靠真空舱和外界气压差。所以,一级真空舱 1 及二级真空舱 2 外壳的材料必须很坚挺不会被气压差压瘪,主引擎转子 5 转动抽气时,气压高敏传感器 10 测得一级真空舱 1 的内外气压差合适的时候(即外界气压与一级真空舱 1 内的气压差达到标准值 P (根据公式质量 = 密度 * 体积,可计算出一级真空舱内的空气密度 = 与整个飞碟等体积的空气(潜航时按照海水质量)质量 - 飞碟金属壳的质量) / 整个飞碟的体积,一级真空舱内外气压差 $P = (\text{真空舱内密度} - \text{大气层气体密度}) * \text{常数}$)时,电气自动控制系统自动给主引擎断电,下拱形支撑底部的各个倒水母状的软橡胶气阀在外界气压远大于内界气压的情况下,被紧紧挤压贴紧在弹性开合橡胶孔上,无论气体或液体都无法进入一级真空舱 1 内。一级真空舱 1 内的气体稀薄,降低了飞碟的整体密度,能使飞碟浮起。然后,十个副引擎 4 在电气自动控制系统的控制下不断将介质吸入并抽出,带动飞碟前行,保证飞碟迅速前吸航行和高速调整。飞碟也可在海水、淡水中靠抽走部分水并且关闭真空舱实现水中悬浮。

[0027] 如图 2、图 3、图 4、图 5、图 6、图 8 所示,主引擎是飞碟的最大动力源,直径接近 10 米。主引擎转子 5 由其外围的转子轮圈 12 和与之相连的螺旋状高分子螺旋桨辐条 13 组成,转子轮圈 12 为永磁体,主引擎转子 5 的上方设有上拱形支撑 14,主引擎转子 5 的下方设有下拱形支撑 15,主引擎转子 5 的中心为固定主引擎转子 5 的轴心中心连杆 16,轴心中心连杆 16 与直流电机系统连接;主引擎定子 6 的绕组有四组,两组顺时针绕,两组逆时针绕,构成主引擎定子 6 的电磁场 N 极与 S 极;所述上拱形支撑 14 由九条与轴心 22 相连接的钛合金钢骨一 21 组成;所述下拱形支撑 15 由三条与轴心 20 相连接的合金钢骨二 19 组成,下拱形支撑 15 的底部设有密封舱门 17;所述密封舱门 17 带有只能向外排出气体或液体介质而不能使气体或液体介质进入的弹性开合橡胶孔 18。

[0028] 飞碟主引擎转子 5 的螺旋状高分子螺旋桨辐条 12 全部由直流电机系统的蓄电池组带动旋转,因为直流电机调速性能好,启动制动转矩大,易于控制。而且飞碟的电能主要靠太阳能电池,电池直接供给直流电,所以更不适合采用交流电机。

[0029] 主引擎转子 5 在抽走一级真空舱的大部分空气后会受到自下而上的强大气压力。所以,在主引擎转子 5 的上方和下方都设有拱形的支撑。主引擎转子 5 自身就是一个由外围的永磁体转子轮圈 12 和与之相连的很多条螺旋状高分子轻而薄的螺旋桨辐条 13 组成,转子轮圈 12 在主引擎定子的旋转变动的磁场下,受到磁力矩的推动而高速旋转,螺旋状辐条 13 就随着转子轮圈 12 的转动而高速转动,螺旋桨辐条 13 不断切下上方的空气并在转动之中推到下方,从而不断抽走了主引擎上方的空气分子并猛烈地向飞碟正下方推。由于主引擎转子 5 非常大,功率也很大,有非常大的抽力,当主引擎转子 5 上方的气压太低而转不动

的时候,一级真空舱的内外气压差可能会导致下方空气倒灌入转子上方的一级真空舱,所以,一方面对主引擎的功率设计的非常大,一方面当一级真空舱气体稀薄到能使飞碟浮起,主引擎转子 5 下方的密封舱门系统立刻关闭密封。

[0030] 飞碟的抽气口——密封舱门系统,是只能向外排出气体或者液体介质而不能使气体液体介质进入一级真空舱的弹性开合橡胶孔 18。

[0031] 气体在主引擎转子 5 的螺旋状高分子螺旋桨辐条 13 转动的推压下,进入下拱形支撑 15 和弹性开合橡胶孔 18,弹性开合橡胶孔 18 的软橡胶气阀 29 的大头朝下,弹性开合橡胶孔 18 带有软橡胶气阀 29,软橡胶气阀 29 的中部设有硬质气管 28,硬质气管 28 上有进气孔、排气孔,硬质气管 28 与密封舱门 17 连接。气流被推压入硬质气管 28 后,从边缘的缝隙中流出如图 8 中所指的气流方向,如果外界对一级真空舱的气体压力差,并不足以将水母状的软橡胶气阀 29 压紧在密封舱门 17 上,那么气体介质还是可以从一级真空舱冲开软橡胶气阀 29 喷出的,如果一级真空舱气体足够稀薄,外部气压就会压紧压死软橡胶气阀 29 从而密封住密封舱门 17,气体无论如何也不能从一级真空舱流出。这样,就保证了一级真空舱的密封。

[0032] 等到飞碟微微浮起的时候,电气自动控制系统对主引擎断电,密封舱门系统立刻关闭密封,内部气体不再流出,此时在外界大气压下,弹性开合橡胶孔 18 被封死,外部气体仍然不会进入舱内。

[0033] 如图 7 所示,所述副引擎 4 的定子 23 和转子 24 连接在一起,转子 24 上带有轴心卡槽 27,传动连杆 25 的一端与轴心卡槽 27 连接,另一端与螺旋桨 26 连接,定子 23 和转子 24 均设有 N 极与 S 极,每个副引擎 4 的下面都设有密封舱门,密封舱门为使二级真空舱 2 只能向外排出气体或液体介质而不能使气体或液体介质进入的弹性开合橡胶孔 18,弹性开合橡胶孔 18 带有软橡胶气阀 29。

[0034] 如图 9、图 10、图 11 所示,图 9 也是飞碟沿吸气窗口层面的横剖面图,二级真空舱 2 带有可使飞碟进行转向的六个吸气窗口,每隔圆心角 30 度开有一扇所对圆心角为 30 度的吸气窗口 9。吸气窗口 9 外侧为可固定金属帘 30 的梯形外侧窗框 31,内侧为可垫住金属帘 30 的梯形内侧窗框 32,金属帘 30 带有镂空部分 34,金属帘 30 的上下边缘分别设有一行啮合孔 35,吸气窗口 9 两侧边缘两个转动轴 33 固定在梯形外侧窗框 31、梯形内侧窗框 32 之间,转动轴 33 上带有啮合齿,转动轴 33 转动,带动金属帘 30 正反移动。二级真空舱是气体或者液体介质的通道。副引擎不断将介质吸入并抽出,带动飞碟前行。二级真空舱也可以在吸气窗口 9 密封状态下,不断抽空或者充进舱内空气,加大内外气压差,然后打开吸气窗口,飞碟得以猛然得到调整和加速飞行。吸气窗口均匀分布在碟盘边缘,每隔 30 度有一段占 30 度弧线的开口部分,作为吸气窗口 9。这样飞碟可以进行 360 度任意转向。吸气窗口 9 有上、中、下三个区,直升吸气窗口还可以使飞碟迅速直升。吸气窗口 9 的开合采取卷帘结构,在吸气窗口一、二、三区分别设有各自的一个卷动轴 33,卷动轴 33 的上面卷贴有形状如同胶卷并且带有镂空部分 34 的高分子金属帘 30,通过卷动轴 33 上啮合齿与窗帘上啮合孔卷动中的咬合拉动金属帘 30 以镂空部分 34 对准吸气窗口 9 外框的开口部分,实现对开合吸气窗口 9 的控制,由于外界气体液体介质的压强总是大于二级真空舱,所以对二级真空舱的密封完全借助外界的压力把高分子金属帘 30 紧紧压贴在吸气窗口上,只要窗口的梯形外侧窗框 31 固定住金属帘 30,梯形内侧窗框 32 使金属帘 30 垫压在之上,就可以保证二

级真空舱的密封性。

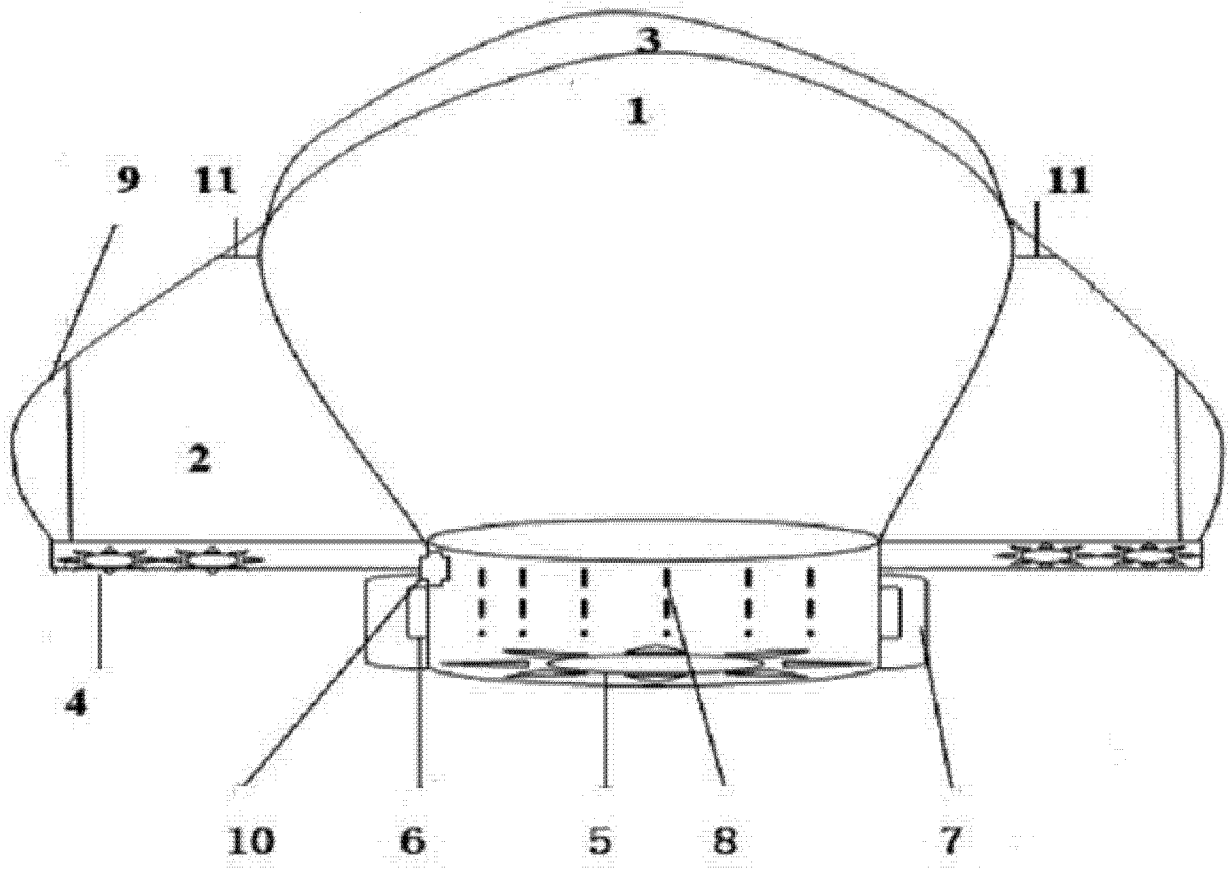


图 1

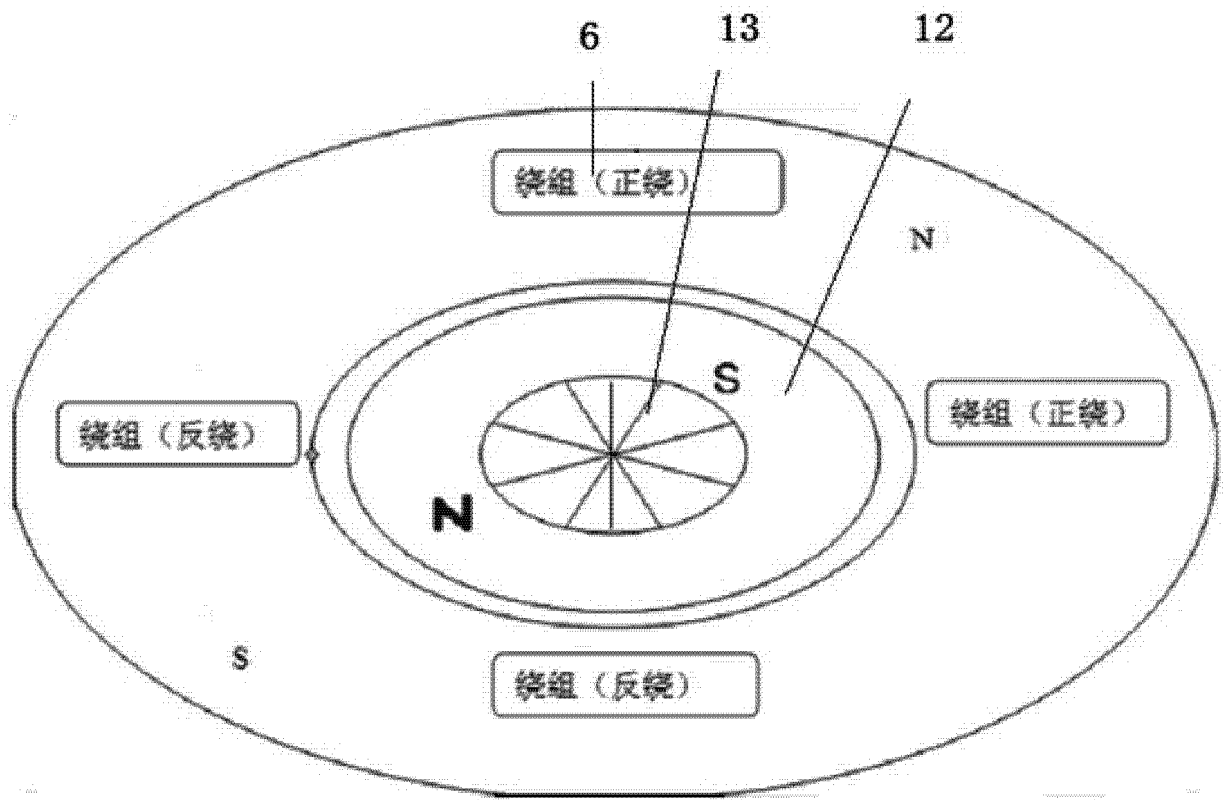


图 2

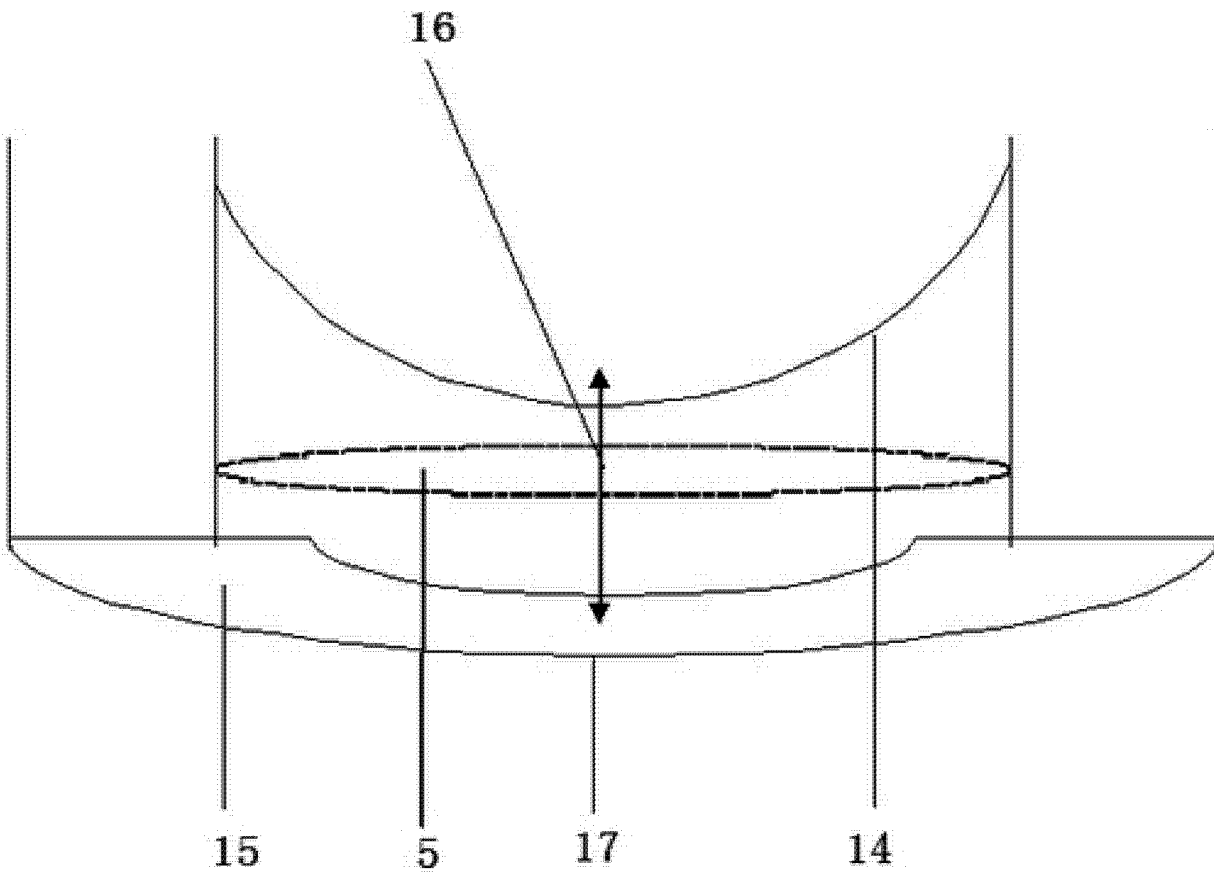


图 3

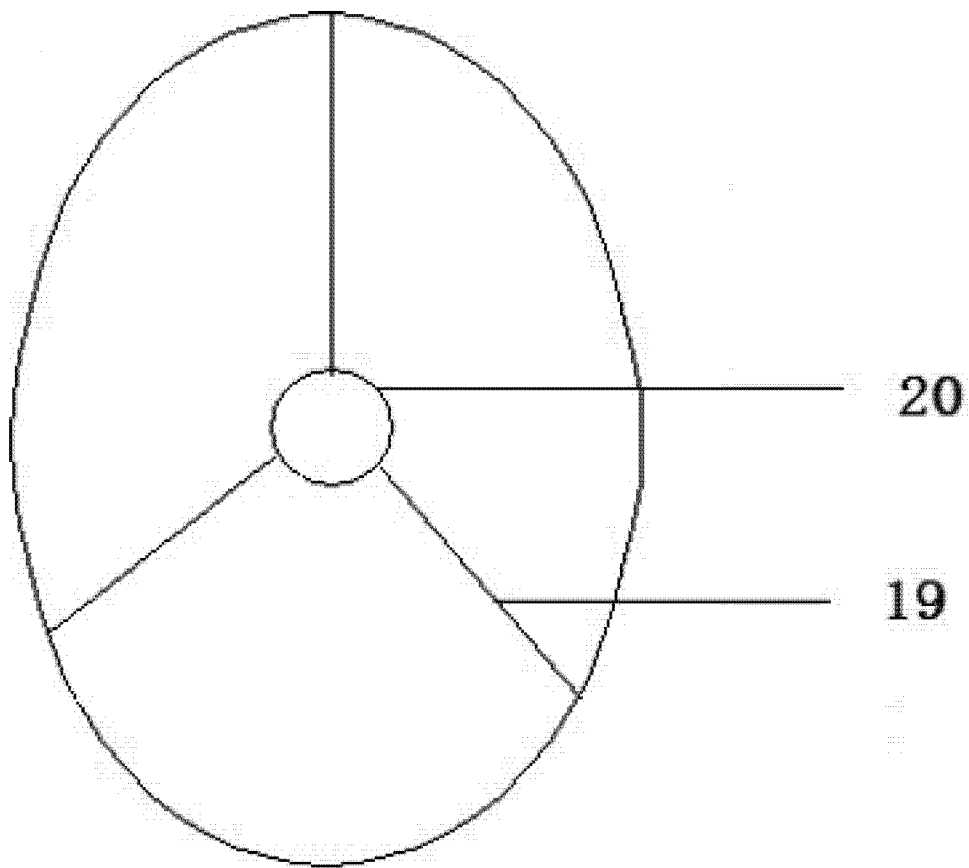


图 4

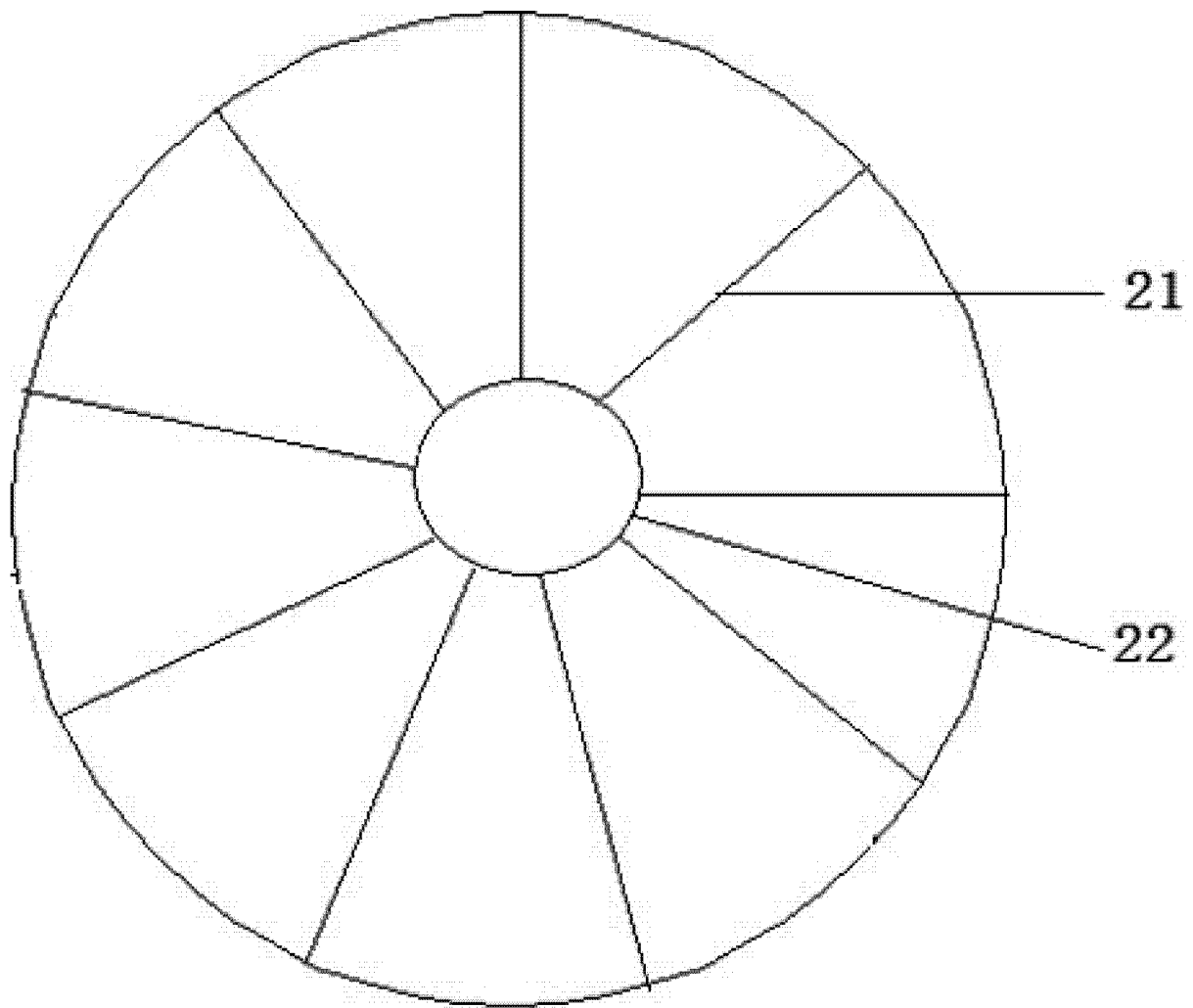


图 5

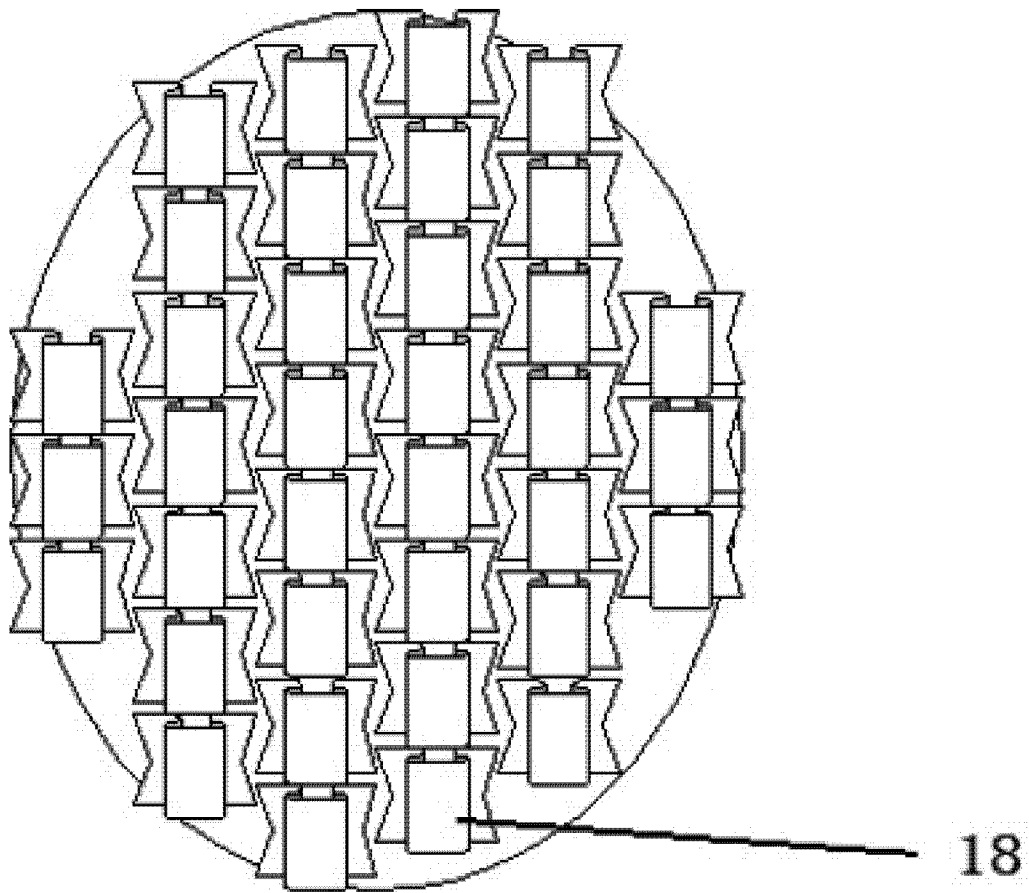


图 6

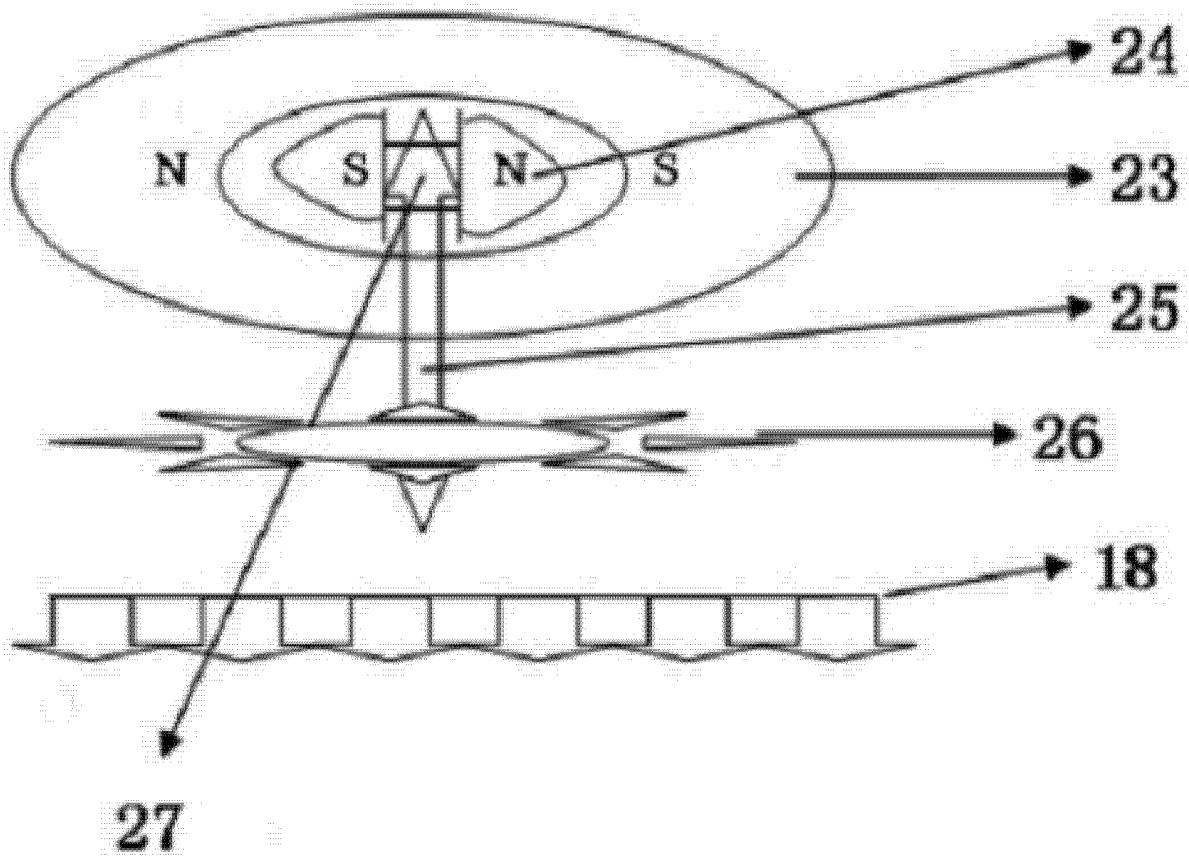


图 7

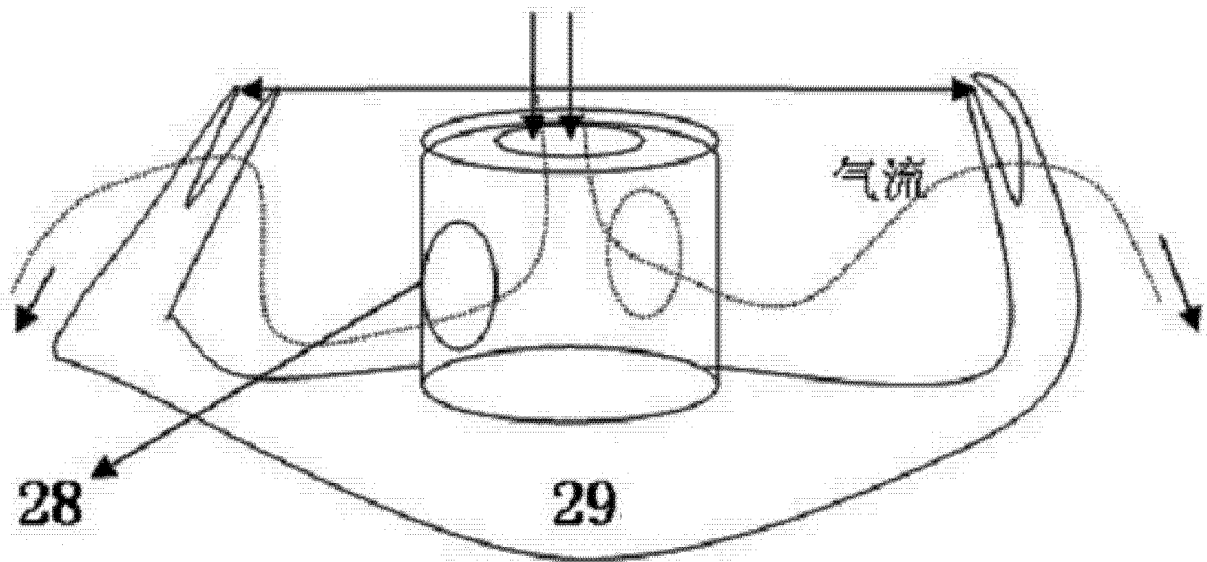


图 8

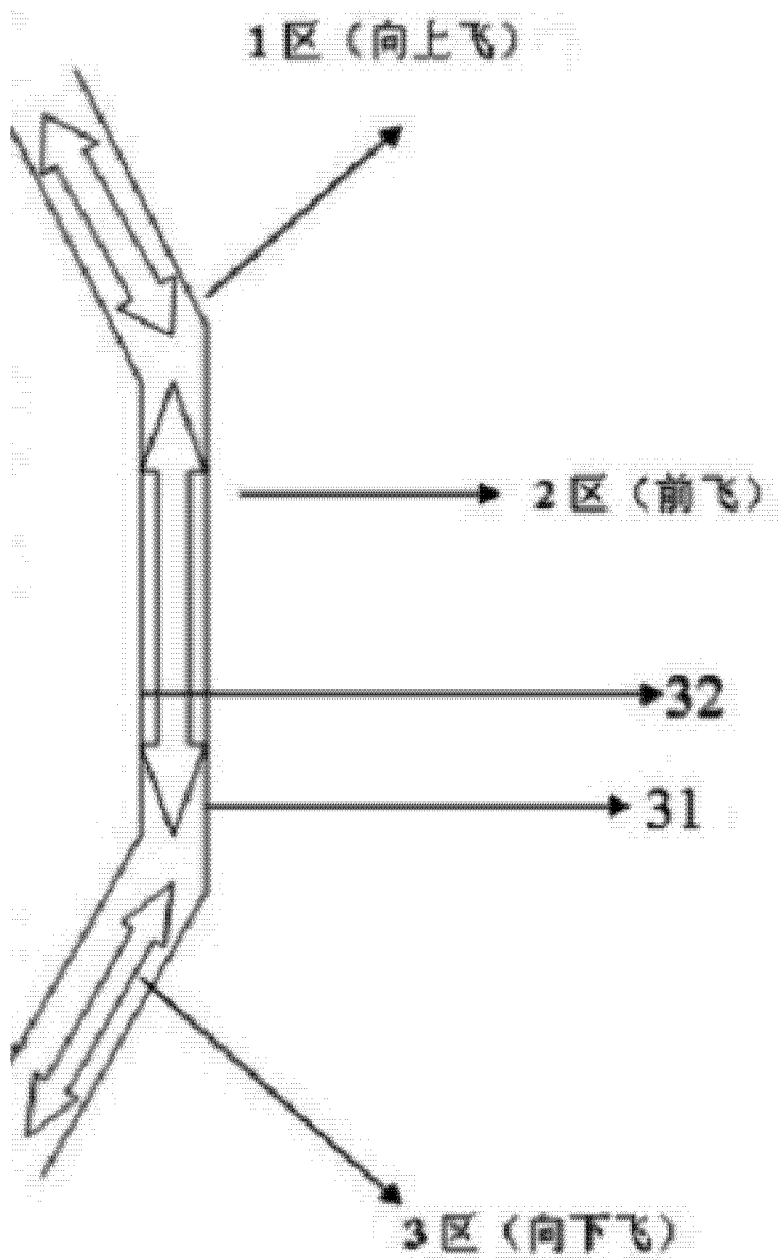


图 9

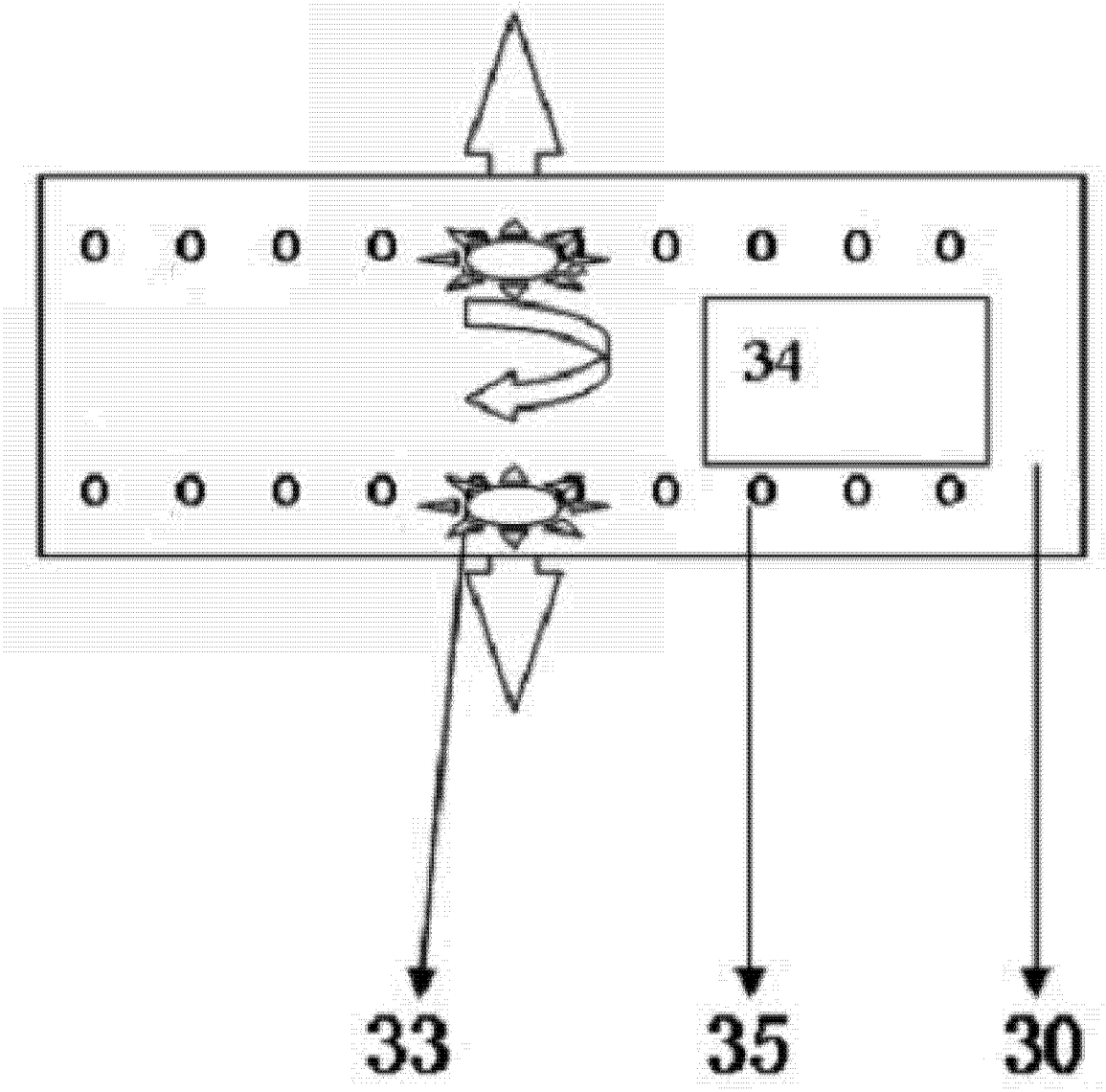


图 10

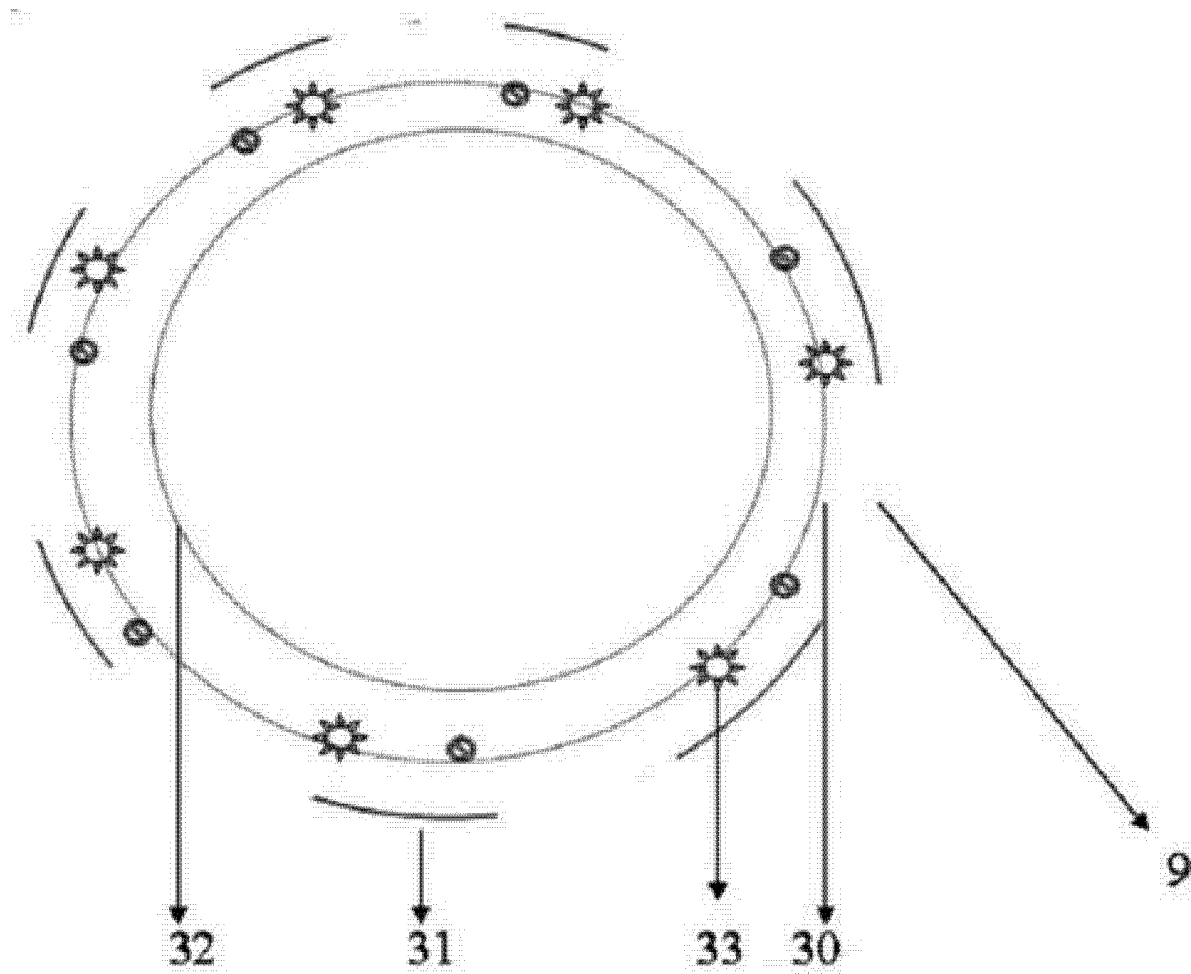
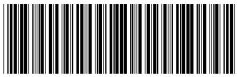


图 11



(12) 实用新型专利

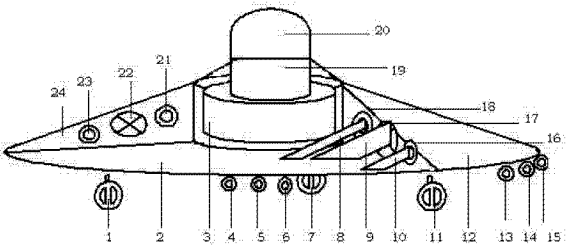
(10) 授权公告号 CN 202439843 U
(45) 授权公告日 2012. 09. 19

(21) 申请号 201220053979. 5
(22) 申请日 2012. 02. 20
(73) 专利权人 罗才德
地址 610017 四川省成都市福德街 15 号
2-1001 号
(72) 发明人 罗才德
(51) Int. Cl.
B64G 1/10(2006. 01)
B64G 1/40(2006. 01)
B64G 1/42(2006. 01)
(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

权利要求书 1 页 说明书 4 页 附图 2 页

(54) 实用新型名称
飞碟航天器
(57) 摘要

本实用新型提供了一种飞碟航天器,涉及航天、航空、火箭发射领域。结合火箭、航天飞机技术,利用飞碟原理和空气动力学原理,发射卫星、导弹、宇宙飞船。飞碟航天器由中央的低部燃料箱、中部的控制系统、上部的发射仓(卫星仓、导弹仓、宇宙飞船仓),飞碟航天器上层的火箭发动机进气口和空气管道进气口,下层的火箭发动机排气口、空气管道排气口,中层的火箭发动机、空气管道,飞碟航天器底层的轮胎等设备组成。飞碟航天器具有高速度、射程远、反复使用、大大降低航天活动的费用等优点。适用于发射卫星、导弹、宇宙飞船。



CN 202439843 U

1. 飞碟航天器,其特征是:飞碟航天器外形呈飞碟状,飞碟航天器中央的低部安装有燃料箱,燃料箱分为多层,便于层层分离,中部安装有控制系统,控制飞碟航天器起飞、返航、速度、方向,上部安装发射仓,用于发射卫星、导弹、宇宙飞船。

2. 根据权利要求1所述的飞碟航天器,其特征是:飞碟航天器的上层设有火箭发动机进气口和空气管道进气口。

3. 根据权利要求1所述的飞碟航天器,其特征是:飞碟航天器的中层设有火箭发动机和空气管道。

4. 根据权利要求1所述的飞碟航天器,其特征是:飞碟航天器的下层设有火箭发动机排气口和空气管道排气口,并呈活动状,可根据飞行需要由控制系统进行调控。

5. 根据权利要求1所述的飞碟航天器,其特征是:飞碟航天器的底层安装有飞碟航天器1号轮胎,2号轮胎,3号轮胎,用于起飞和返航。

飞碟航天器

技术领域

[0001] 本实用新型提供了一种飞碟航天器,涉及航天、航空、火箭发射领域。

背景技术

[0002] 火箭是目前能使物体达到宇宙速度,克服或摆脱地球引力,进入宇宙空间的运载工具之一。火箭的速度是由火箭发动机工作获得的火箭的速度与发动机的喷气速度成正比,同时随火箭的质量比增大而增大。即使使用性能最好液氢液氧推进剂,发动机的喷气速度也只能达到 $4.3 \sim 4.4$ 公里/秒。因此,单级火箭不可能把物体送入太空轨道,必须采用多级火箭,以接力的方式将航天器送入太空轨道。多级火箭各级之间的联接方式,有串联、并联和串并联几种。串联就是把几枚单级火箭串联在一条直线上;并联就是把一枚较大的单级火箭放在中间,叫芯级,在它的周围捆绑多枚较小的火箭,一般叫助推火箭或助推器,即助推级;串并联式多级火箭的芯级也是一枚多级火箭。多级火箭各级之间、火箭和有效载荷及整流罩之间,通过连接一分离机构实现连接和分离。分离机构由爆炸螺栓和弹射装置组成。根据火箭的用途来分,用于运载航天器叫航天运载火箭,如运载卫星、太空飞船等;用于运载军用炸弹叫火箭武器或导弹,如远程导弹、洲际导弹等。

[0003] 航天飞机是可重复使用的、往返于太空和地面之间的航天器,结合了飞机与航天器的性质。它既能代表运载火箭把人造卫星等航天器送入太空,也能像载人飞船那样在轨道上运行,还能像飞机那样在大气层中滑翔着陆。航天飞机为人类自由进出太空提供了很好的工具,它大大降低航天活动的费用,是航天史上的一个重要里程碑。航天飞机是一种为穿越大气层和太空的界线而设计的火箭动力飞机。它是一种有翼、可重复使用的航天器,由辅助的运载火箭发射脱离大气层,作为往返于地球与外层空间的交通工具,航天飞机结合了飞机与航天器的性质,像有翅膀的太空船,外形像飞机。航天飞机的翼在回到地球时提供空气刹车作用,以及在降跑道时提供升力。航天飞机升入太空时跟其他单次使用的载具一样,是一种垂直起飞、水平降落的载人航天器,它以火箭发动机为动力发射到太空,能在轨道上运行,且可以往返于地球表面和近地轨道之间,可部分重复使用的航天器。它由轨道器、固体燃料助推火箭和外储箱三大部分组成。

[0004] 火箭、航天飞机的应用各有优势和不足。火箭技术存在的问题:一是增大航天活动的费用,因为火箭为一次性设备;二是有效载荷不大,若增大有效载荷,射程降低;三是任务完成后,不能返回。航天飞机存在的问题:一是增大航天活动的费用,制造成本高;二是存在一定的安全隐患,返回时无动力;三是航天飞机本身较重,全靠火箭发动机作为动力,未能充分运用空气动力。因此,为了更好发挥火箭和航天飞机优势,达到更好航天的效果,值得我们不断探索和思考。

发明内容

[0005] 为解决现有火箭、航天飞机存在的航天活动的费用大、有效载荷较低、不能返回、制造成本高、存在一定的安全隐患、未能充分运用空气动力等问题。本实用新型提供一种飞

碟航天器,结合火箭、航天飞机技术,利用飞碟原理和空气动力学原理,发射卫星、导弹、宇宙飞船。飞碟航天器由外壳、火箭发动机、空气管道、燃料箱、控制系统、发射仓(卫星仓、导弹仓、宇宙飞船仓)、轮胎等组成。

[0006] 本实用新型解决其技术问题所采用的技术方案是:飞碟航天器由中央的低部燃料箱、中部的控制系统、上部的发射仓(卫星仓、导弹仓、宇宙飞船仓),飞碟航天器上层的火箭发动机进气口和空气管道进气口,下层的火箭发动机排气口、空气管道排气口,中层的火箭发动机、空气管道,飞碟航天器底层的1号轮胎、2号轮胎、3号轮胎等设备组成。

[0007] 飞碟航天器外形呈飞碟状,飞碟航天器中央的低部安装有燃料箱,燃料箱内部又分为多层,便于飞行到一定高度后,燃料箱进行层层分离,减轻飞碟航天器的有效载荷。飞碟航天器中央的中部安装有控制系统,控制飞碟航天器的起飞、返回、飞行方向、飞行速度等。根据所载不同用途设备,飞碟航天器的发射仓,用于发射卫星时,飞碟航天器中央的上部安装卫星;用于发射宇宙飞船时,飞碟航天器中央的上部安装宇宙飞船;用于发射导弹时,飞碟航天器中央的上部安装导弹;飞碟航天器的上层设有3组呈旋转状的空气管道进气口和火箭发动机进气口,每组火箭发动机进气口两侧各有1个空气管道进气口;飞碟航天器的中层设有3组空气管道和火箭发动机,每组火箭发动机两侧各有1个空气管道,都与飞碟航天器中央呈一定的旋转角度,利用火箭点火后所产生的推力使飞碟航天器呈旋转飞行;飞碟航天器的下层设有3组火箭发动机排气口,每组火箭发动机排气口两侧各有1个空气管道排气口,空气管道排气口和火箭发动机排气口呈活动状,可根据飞行需要由控制系统进行调控。飞碟航天器的底层安装3个轮胎,用于飞碟航天器的起飞和返回,当飞碟航天器起飞后,轮胎收藏飞碟航天器底层内,减轻飞碟航天器空气阻力。

[0008] 当安装在飞碟航天器上的火箭发动机点火后,火箭发动机开始工作,向火箭发动机排气口排出,形成强大的推力,由于每组火箭发动机和空气管道都与飞碟航天器中央呈一定的旋转角度,在火箭发动机工作时所产生的推力使飞碟航天器呈旋转状飞行;飞碟航天器飞行时,空气分别从火箭发动机进气口进入,给火箭发动机提供一部分氧气,便于火箭发动机燃料燃烧更充分,同时利用空气对火箭发动机进行冷却;飞碟航天器呈旋转状飞行时,空气从各组空气管进气口吸入,经空气管道后又从空气管道排气口排出,形成旋转推力,使飞碟航天器悬浮于空中,利用空气动力学原理,从而达到减轻飞碟航天器的重力和有效载荷,增大飞碟航天器的推力和有效射程。飞碟航天器起飞后,轮胎收藏飞碟航天器下层内,减轻空气阻力。飞碟航天器的燃料箱为多层设计,并安装在飞碟航天器中央下部,便于燃料箱层层分离,飞碟航天器飞行过程中,燃料箱内的燃料,用完一箱后,自动分离一箱,同样减轻飞碟航天器的有效载荷。飞碟航天器到达预定目标射程后,控制系统根据飞碟航天器发射仓所载不同用途的卫星、宇宙飞船、导弹进行发射分离。完成发射任务后飞碟航天器开始返回,利用地球的引力,飞碟航天器呈自由落体状飞行,火箭发动机仍提供部分动力,在控制系统的作用下,对飞行速度和方向进行控制,使降落更平稳、安全。当接近降落目标时,收藏飞碟航天器下轮胎打开,按照一定的速度降落在预定目标位置。

[0009] 本实用新型的有益效果是:飞碟航天器,结合火箭、航天飞机技术,利用飞碟原理和空气动力学原理,发射卫星、导弹、宇宙飞船。飞碟航天器具有高速度、射程远、反复使用、大大降低航天活动的费用等优点。适用于发射卫星、导弹、宇宙飞船。

附图说明

[0010] 下面结合附图和实施例对本实用新型进一步说明。

[0011] 图一 1 是本实用新型实施例的内部构造图。

[0012] 图一 1 中,1、飞碟航天器 1 号轮胎,2、飞碟航天器底层,3、燃料箱,4、A 组 1 号空气管道排气口,5、A 组火箭发动机排气口,6、A 组 2 号空气管道排气口,7、飞碟航天器 2 号轮胎,8、A 组 1 号空气管道,9、A 组火箭发动机,10、A 组 2 号空气管道,11、飞碟航天器 3 号轮胎,12、飞碟航天器外壳,13、B 组 1 号空气管道排气口,14、B 组火箭发动机排气口,15、B 组 2 号空气管道排气口,16、A 组 2 号空气管道进气口,17、A 组火箭发动机进气口,18、A 组 1 号空气管道进气口,19、飞碟航天器控制系统,20、发射仓(卫星仓、导弹仓、宇宙飞船仓),21、C 组 1 号空气管道进气口,22、C 组火箭发动机进气口,23、C 组 2 号空气管道进气口,24、C 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架。

[0013] 图一 2 是本实用新型实施例的俯视图。

[0014] 图一 2 中,1、A 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架,2、A 组 2 号空气管道进气口,3、A 组火箭发动机进气口,4、A 组 1 号空气管道进气口,5、飞碟航天器外壳,6、B 组 1 号空气管道排气口,7、B 组火箭发动机排气口,8、B 组 2 号空气管道排气口,9、B 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架,10、B 组 2 号空气管道进气口,11、B 组火箭发动机进气口,12、B 组 1 号空气管道进气口,13、C 组 1 号空气管道排气口,14、C 组火箭发动机排气口,15、C 组 2 号空气管道排气口,16、燃料箱,17、控制系统,18、发射仓(卫星仓、导弹仓、宇宙飞船仓),19、C 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架,20、C 组 2 号空气管道进气口,21、C 组火箭发动机进气口,22、C 组 1 号空气管道进气口,23、A 组 1 号空气管道排气口,24、A 组火箭发动机排气口,25、A 组 2 号空气管道排气口。

具体实施方式

[0015] 在图一 1 所示实施例中,飞碟航天器外形呈飞碟状,飞碟航天器中央的低部安装有燃料箱(3),中部安装飞碟航天器控制系统(19),上部安装发射仓(卫星仓、导弹仓、宇宙飞船仓)(20);飞碟航天器的上层设有 A 组火箭发动机进气口(17),A 组 1 号空气管道进气口(18),A 组 2 号空气管道进气口(16),C 组火箭发动机进气口(22),C 组 1 号空气管道进气口(21),C 组 2 号空气管道进气口(23);飞碟航天器的中层设有 A 组火箭发动机(9),A 组 1 号空气管道(8),A 组 2 号空气管道(10);C 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架(24)用于连接 C 组空气管道和火箭发动机。飞碟航天器的下层设有 A 组火箭发动机排气口(5),A 组 1 号空气管道排气口(4),A 组 2 号空气管道排气口(6),B 组火箭发动机排气口(15),B 组 1 号空气管道排气口(13),B 组 2 号空气管道排气口(15);飞碟航天器的下层安装有飞碟航天器 1 号轮胎(1),飞碟航天器 2 号轮胎(7),飞碟航天器 3 号轮胎(11)。

[0016] 在图一 2 所示实施例中,飞碟航天器外形呈飞碟状,飞碟航天器中央的低部安装有燃料箱(16),中部安装飞碟航天器控制系统(17),上部安装发射仓(卫星仓、导弹仓、宇宙飞船仓)(18);飞碟航天器外壳(5)上层,安装有 A 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架(1),B 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架(9),C 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架(19),都与飞碟航天器中央呈一定的旋转角度;A 组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架(1)上安装有 A 组 1 号空气管道进气口(4),A 组 2 号空气

管道进气口(2),A组火箭发动机进气口(3);B组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架(9)上安装有B组1号空气管道进气口(12),B组2号空气管道进气口(10),B组火箭发动机进气口(11);C组空气管道进气口和火箭发动机进气口安装架(19)上安装有C组1号空气管道进气口(22),C组2号空气管道进气口(20)C组火箭发动机进气口(21);飞碟航天器外壳(5)下层安装有A组1号空气管道排气口(23),A组2号空气管道排气口(25),A组火箭发动机排气口(24),B组1号空气管道排气口(6),B组2号空气管道排气口(8),B组火箭发动机排气口(7),C组1号空气管道排气口(13),C组2号空气管道排气口(15),C组火箭发动机排气口(14)。

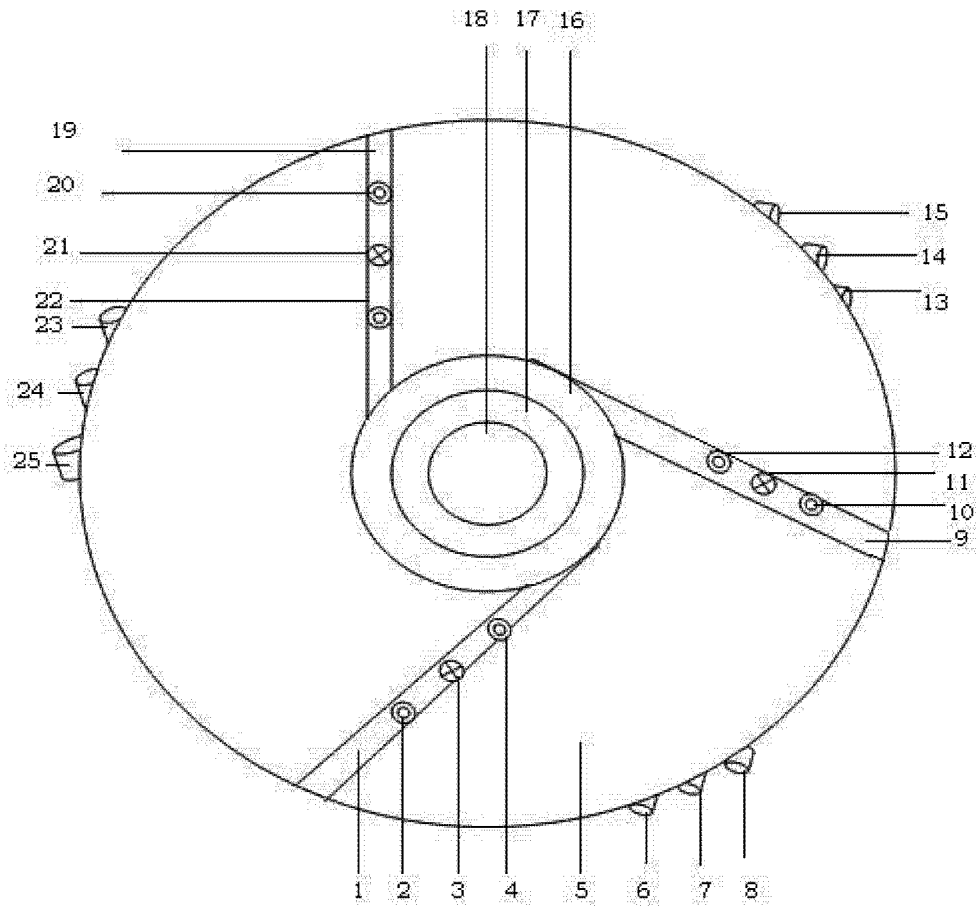


图 2

[19] 中华人民共和国国家知识产权局



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200710016543.2

[51] Int. Cl.

F02K 7/10 (2006.01)

F02K 1/78 (2006.01)

B64G 1/10 (2006.01)

[43] 公开日 2008 年 2 月 6 日

[11] 公开号 CN 101117927A

[22] 申请日 2007.8.23

[21] 申请号 200710016543.2

[71] 申请人 陈久斌

地址 255000 山东省淄博市张店区通济花园 6
-2-502

[72] 发明人 陈久斌

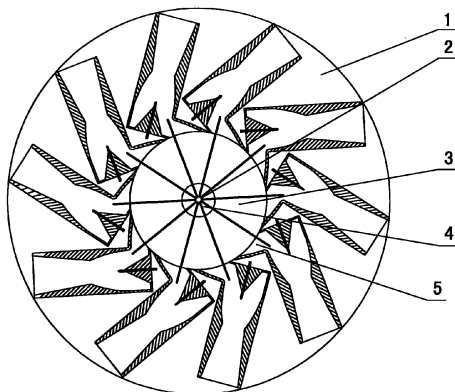
权利要求书 1 页 说明书 41 页 附图 1 页

[54] 发明名称

核反应器以及用它制造的飞碟

[57] 摘要

本发明涉及一种核反应器以及用它制造的飞碟，核反应器喷气装置在飞轮上分布，喷气装置连通进气孔，对应进气孔设燃料管，喷气装置内有燃烧室，飞轮中心装飞轮轴，核反应器实现同时利用了核反应，可实现核聚变反应，生成新元素、新材料，解决能源、资源问题，设备简单。飞碟安装核反应器，垂直起降、造价低、速度高、超光速、同时可以潜海，取代潜艇。



1、核反应器设有点火系、燃料系、起动系、飞轮、飞轮轴、喷气装置，其特征在于喷气装置在飞轮上分布，喷气装置喷气部位中心轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气装置连通飞轮中间的进气孔，对应进气孔设置燃料输送管，火花塞的点火端安装在喷气装置内，喷气装置内有燃烧室，火花塞的高压线经过飞轮中心区通过电刷装置连接外部电源，飞轮中心安装飞轮轴，飞轮轴安装在高速转轴支撑装置上。

2、根据权利要求 1 所述的核反应器，其特征在于喷气装置为涡流燃烧喷气气缸，内腔横截面呈圆形，有燃烧室。

3、一种飞碟，设有舱体、舱体装有发动机、起落架，操控系统，导航系统，定位系统，发电系统、电气系统、舱内设施系统，其特征在于舱体上安装权利要求 1 所述的核反应器，舱体外侧安装接受操控系统控制的调节飞碟运动方向装置和调节舱体旋转装置，舱体与核反应器之间有接受操控系统控制的摩擦装置。

核反应器以及用它制造的飞碟

技术领域

本发明涉及一种核反应器，属于动力设备，本发明同时公开了一种用它制造的飞碟。

背景技术

现有的核反应方法存在无法人为控制利用核聚变反应，现有的核反应堆都是核裂变反应堆，放射污染严重，现有的飞行器主要有飞机等、存在起降受很多条件限制等缺陷；飞碟现在只是人们的一种传说，成为科学之谜。

发明内容

本发明的目的在于提供一种全新的核反应器，可以实现各种核反应，包括核聚变反应，可以实现氢原子的核裂变反应。用途广泛，可直接作为发动机，也可作为热工设备。同时提供一种用它制造的飞碟。

本发明所述的核反应器设有点火系、燃料系、起动系、飞轮、飞轮轴、喷气装置，喷气装置在飞轮上分布，喷气装置喷气部位中心轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气装置连通飞轮中间的进气孔，对应进气孔设置燃料输送管，火花塞的点火端安装在喷气装置内，喷气装置内有燃烧室，火花塞的高压线经过飞轮中心区通过电刷装置连接外部电源，飞轮中心安装飞轮轴，飞轮轴安装在高速转轴支撑装置上。喷气装置为涡流燃烧喷气气缸，内腔横截面呈圆形，有燃烧室。

所述的飞碟，设有舱体、舱体装有发动机、起落架，操控系统，导航系统，定位系统，发电系统、电气系统、舱内设施系统，舱体上安装核反应器，舱体外侧安装接受操控系统控制的调节飞碟运动方向装置和调节舱体旋转装置，舱体与核反应器之间有接受操控系统控制的摩擦装置。

要解释本反应器为什么会实现核反应首先要解释物质的本元，要实现星系航行也要解释宇宙的本元，这需要对一切都有一个全新的理论突破。圆周运动是一种最重要的运动，我们的一切都离不开圆周运动，就是我们人类最早的发明——钻木取火也离不开圆周运动，火使人类与动物有了本质的区别，人类对能量的掌握程度标志着人类的文明程度。还有我们的车、滑轮等人类最早的重要发明都离不开圆周运动，宇宙中的星球运动，原子的运动，地球上的热带风暴等都离不开圆周运动。我们现代物理学都是建立在牛顿力学基础上的，牛顿力学论述的是直线运动，我们现代物理学缺少一个对基本运动即圆周运动的深层次的理论基础，所以导致物理学发展到今天出现了很多难以突破的课题，似乎找不到出路了，就是因为我们的物理基础理论缺少一块重要的基石，即对圆周运动的深入研究。导致今天我们虽然拥有大量的观测实验数据，拥有一个庞大的信息库，但是因为缺少一个基础理论而无法理解它们，无法处理它们，它们带给我们的反倒成了更多的困惑。本文用最基础的理论，运用大量的现有的信息库资源揭开了很多现代物理学的困惑，将一切都完美的统一起来了，它应该就是所谓的终极理论：《大一统论》。我把它叫做《本元论》，它也是一个《场论》，也是一个《虚实论》，也是一个《相对绝对统一论》，它提出了相对与绝对的一致性，同时提出了事物存在中间的静止和两端的对立，它应该是一个重大的理论突破。它同时将物理学与哲学统一起来了，使物理学成为了哲学的基础，将物理学上升到了哲学的高度，物理学成为基础哲学。

读完本文相信您会对一切都会有一个明确的答案，一切奥秘都变成了一层阻挡视线的窗户纸。科学就是一层窗户纸，当我们不认识它时，它是那么的神秘，当这层神秘的面纱被揭开后，它就变得很简单了，简单得像一层窗户纸一样，一捅就破，一切都变得一目了然。想想我们所有的高科技，分析到原理层面上时哪一样不是变得很简单，复杂的只是它的结构和制造工艺，相信随着技术进步，它的结构和制造工艺都会变得越来越简单。最简单的也是最复杂的，同样最复杂的也是最简单的。

基本的物理概念：我们传统的物理概念有的不够完善，有的甚至存在错误，它们都有一定的局限性，它们没有找到最根本的理论基础。本章对基本的物理概念作了系统的分析，找出了最基本的理论基础。

1、基本运动、元的脉动

运动分直线和圆周两种基本运动轨迹，其它的运动轨迹都是它们的组合。直线运动产生能量，圆周运动产生物质。直线运动和圆周运动可互相转化，同时可互相组合，这就产生物质与能量的相互转化以及运动轨迹的不规则变化。圆周运动轨迹又具有闭合圆周运动与开口圆周运动，闭合圆周运动就是运动轨迹始终在一个圆环上运动，开口圆周运动有外开口和内开口、上开口和下开口等，开口弧度也有大小，开口弧度太大运动轨迹就会变成一条抛物线，最后变为直线运动，开口弧度太小运动轨迹就会从外开口变为内开口，最后收缩为一个点，开口弧度不断变化可以使开口圆周运动不断地从外开口变为内开口或从上开口变为下开口或各种开口方向不断相互变化，开口弧度按一定的弧度变化还可以使运动轨迹始终保持相邻叠加，如果在运动轨迹中始终有物质存在，它们始终沿着运动轨迹运动，就会使圆周运动的轨迹不断的延伸形成一个平面或一个球体，它就形成一个流体场，这个场存在的条件是具有运动轨迹叠加。圆周运动中的圆心始终是静止的，它是一个静止点。

直线运动轨迹事实上是圆周运动轨迹的一段，如果将圆周运动轨迹无限分割，其中的一段缩小到一定程度就会形成一条相对的直线，直线没有绝对的直线，它只是相对的在一定的范围条件下是一条直线。

如果圆周运动的半径无限小，它的周长也无限小，周长就成为一个奇点了，它分成的每一段也是一个奇点，那时圆周运动与直线运动就无法区分了，都变成了一种相对的运动，它是介于运动与静止之间的运动，它就是元的脉动，我没有更好的形容词来描述它，就用脉动来描述吧。它是圆周运动与直线运动的组合，它的圆周运动的圆半径几乎为零，所有点几乎都重叠在一起，它的圆周与圆心几乎是重叠的，它是不断的以圆周上的各点为圆心不断的运动的，就好像用一个棍子挑着一个圆圈甩起来，圆圈围绕棍子旋转一样，就形成一个以棍子为中心的在棍子周围脉动旋转的环形场。圆环在棍子左侧时，棍子右侧是空的，圆环在棍子右侧时，棍子左侧是空的，这就形成一个不断地向棍子周围运动的近乎直线运动，也形成一个围绕棍子旋转的近乎圆周运动，它既不是真正意义上的圆周运动也不是真正意义上的直线运动，它是介于直线运动与圆周运动之间的。它围绕中心不断地向外脉动，向中心的各个方向脉动，在中心的周围形成一个脉动的圆圈，它的脉动使它介于静止与运动之间。这个中心也不能形成真正意义上的圆心，中心周围的脉动的圆圈也不能形成真正意义上的圆周，说它没有圆心吧，它还有一个围绕它脉动旋转的中心，并且所有的点都轮流作中心，说它没有圆周吧，它还有一个围绕中心脉动旋转的外围，并且所有的点都轮流作圆周，这就使圆心与圆周的概念是一样的，也就是说圆内各单位的概念都是一样的，这就实现了圆内各单位的平衡，正是这种平衡创造了元。

元说它是运动吧它还似乎是静止，因为圆周长几乎为0，所以很难确定旋转，也很难确定运动，说它静止吧，它还存在相对的运动，这种运动就形成了元，这个元就是构成一切的基础，它是由介于静止和运动之间的脉动形成的，这种脉动是构成运动与静止的桥梁，是构成一切的桥梁，它就是半径无限小的闭合圆周运动，它既不是真正意义上的圆周运动也不是真正意义上的直线运动，它是介于直线运动和圆周运动之间的同时也是介于运动与静止之间的，它既不是真正意义上的运动也不是真正意义上的静止。半径无限小的闭合圆周运动是最基本的运动，我叫它脉动。（我们在后面再讲）

2、空间

绝对静止产生绝对的虚，虚是一切都不存在的。相对运动产生能量，能量就是运动。相对运动与绝对静止共同产生了实，它就是物质。实同时具有相对与绝对，具有能量与虚，具有运动与静止，具有存在的能量与不存在的虚，具有存在与不存在的特点。虚、实、运动、共同构成了空间

绝对静止、圆周运动、直线运动三者共同形成了空间。即：虚、物质、能量三者共同形成了空间。运动是相对的，静止是绝对的，运动和静止共同产生了实，实是相对与绝对并存的，实具有存在与不存在的双重性。相对与实，实是存在的，相对与虚，实是不存在的。绝对静止产生了虚，虚是绝对的，虚为0，它就是绝对真空。

3、时间、长度

时间、长度、都是一种度量制，都是描述空间的，长度是描述空间相对大小的，是描述运动距离的，时间是描述空间相对运动的，是描述直线运动速度的，也是描述圆周运动的旋转频率的，空间是不断相对运动的，所以空间可以称为时空，长度和时间都有一个基准单位，用长度的基准单位去度量长度就得出了空间的大小，用时间的基准单位去度量时间就得出了时间的长短。这个基准单位就是元，元的场的大小就是长度的基准单位，元的脉动频率就是时间的基准单位。元的场的大小和元的脉动频率都是相对的概念，它的大小没有尺度来衡量，它的脉动频率也没有快慢来参照，这都是因为元是介于虚实之间造成的，我们只需要知道在相对的空间内元具有相对一样的大小和相对一样的脉动频率即可，所以时间、长度都是相对数值，在相对的空间内具有相对的时间和相对的长度。元就是1，用这个1去比较任何数都会得出数的大小。我们感知到的时间事实上是我们自身的运动与周围的运动的相对快慢。因为我们始终感觉不到自己在运动，以为自己是静止的，所以才感觉时间在运动，那种认为时间在运动的观点是不对的。应该是空间在运动，不是时间在运动，时间只是描述了空间的运动。

4、实、场

运动是一个物体相对于另一个物体所做的位置改变。它的前提是必须有另外一个物体作为参照，如果另一物体不存在，则无法确定本物体是否在运动。实相对于虚就是这样，没有参照物，无法确定是否在运动。也可以说是速度极大，也可以说是极小，也可以说是0。实相对于虚也可以说是极大，也可以说是极小，也可以说不存在。实是绝对不存在的，实只能相对于实相对存在。物体的运动只有存在加速度或减速度时才能使物体表现出运动，这种相对运动是相对于运动轨迹中的每一个点，不是相对于运动的起点（绝对静止点），运动轨迹中的每一个点相对于起点（绝对静止点）都是没有参照系的。

如果实中的运动是匀速运动，那么它的运动轨迹中的每一个点相对于另一个点都是静止的，那么这个运动轨迹里面就不存在相对运动了，那这个运动就不能存在，只有在运动轨迹中的每一个点相对之间都存在运动，那这个运动才能相对存在。如果每个点都在作杂乱无章的运动，那就形成多条运动轨迹，形成多个实。

那每一个实又是怎样的呢？首先它是在运动的，它在作自旋运动，这样它就同时具有了静止的圆心和运动的外围，并且从圆心到外围转速在递减，同时圆圈上的点的运动线速度也在递减，这样它就具有了实存在的条件。

5、引力

如果线速度递增，那这个实将无限扩大，最后成为一种直线放射运动，那实就化为能量了，所以说递增是不行的。线速度不变，实也将无限扩展下去，所以也不行。如果线速度递减，则这个实扩展到一定程度就停止扩展了。半径越小，周长越小，线速度一定的话，走完一周所用时间越少，转速就越高。转速越高离心力越大，转速越低离心力越小。从圆心到外围转速递减导致离心力递减，离心力存在一个减速度，这就导致它的反作用力——向心力存在加速度，这就导致引力产生，它存在一个加速度。举例：从外围向中心迈步，前脚速度比后脚快，这时会感到有个力在向前拉前脚，这个力就是引力。反之，离心力存在加速度时，会导致斥力产生，它也存在加速度。正是因为这种引力加速度的存在，实里面的点相互之间才存在相对运动，这个实才能相对存在，它是一个场。

线速度是没有参照系的，所以它没有绝对的数值，可以说它无限大，也可说无限小，也可说为零，只有从内到外转速递减和线速度递减是可参照的，递减越快，引力加速度越大，在实中从一点运动到另一点所需要做的功就越大，在空间内就会感到空间越大，而在空间外由于线速递减太快，而导致空间扩张更快结束，所以就会感觉空间越小。引力加速度越大，在本空间内感觉越大，在本空间外感觉越小。

引力加速度越大，在本空间内感觉越大，在本空间外感觉越小。宇宙就是这样，它的引力加速度相对无限大，所以在宇宙里面看宇宙是无限大的，在宇宙外面看宇宙又是极小的。宇宙是相对最大的实，它同样具有存在与不存在的特点。绝对的看它：它是不存在的，相对的看它：它是无限大的。

在一个螺旋运动的场中从内到外转速递减同时线速度也递减时表现出引力，当线速度开始出现加速而转速还是维持减速时，开始表现为向心力，达到临界点时，即线速度的加速度和转速的减速度数值相等时，开始表现为离心力，一直到转速减速度为 0 时，都表现为离心力，转速一旦出现递增，就会表现为斥力，在一个螺旋运动的场中从内到外转速递增同时线速度也递增时表现出斥力。引力与质量不成正比，它与场的从中心到外围的转速递减的快慢成正比，递减越快，引力越大。

物体所受到的引力或斥力都不是来自场的中心点，而是来自场中与物体紧密相邻的每一个点，这就好像在水流中的物体，它受到的冲力不是来自水的下游，也不是来自水的源头，而是来自物体身边的水流。场中的物体受到的引力或斥力是一个流体运动产生的力。热带风暴、龙卷风、水流的漩涡、烟圈等都是一个从中心到外围转速递减的涡流，都具有产生引力的条件，它们都形成一个场，所以它们才得以长时间存在。在它们形成的流体场中都具有向涡流中心的引力，在这个涡流以外就没有引力。地球的引力场也是一个从中心到外围转速递减的流体场，在地球的大气层以外，因为是真空，所以基本没有了流体的存在，也就脱离了地球的引力场。地球的大气层越往外越稀薄，流体密度越往外越稀薄，同时越往外转速越低，导致转速递减越慢，所以地球引力场中越往外受到的地球引力越小。

6、基本力、元力、等效平衡

引力和斥力都是一种螺旋运动的力，它们组成的场是一个螺旋力的场，都具有扭力和推力。扭力、推力构成了一切，它们构成了各种力，它们是两个基本的力。圆周运动产生扭力，它有顺时针和逆时针两种扭力，它们互为反作用力，直线运动产生推力，它也有两个相反方向的力，它们互为反作用力。扭力和推力可以组合也可以单独表现，组合起来就构成了各种各样的力（引力、斥力、电磁力、强力、弱力等），我们传统力学只注重研究了推力的组合，而忽略了推力与扭力的组合以及扭力与扭力的组合，各种不同的力形成各种不同的场。

构成一切的最基本的运动是半径无限小的闭合圆周运动，圆周运动轨迹是弧线，弧线具有相对的宽度，弧线中内弧和外弧的长度是不相等的，这就导致弧线两边的长度失衡，产生相对，正是这种失衡导致了基本力的产生。前面讲过半径无限小的闭合圆周运动产生出脉动，向中心周围运动的近乎直线运动产生出近似的推力，围绕中心旋转的近乎圆周运动产生出近似的扭力，半径无限小的闭合圆周运动同时产生出了近似的扭力和近似的推力，它们形成了最基本的介于扭力和推力之间的力，它就是最基本的力，我叫它元力。

它是一个相对力，它是介于存在与不存在之间的，它既存在也不存在，它是一个不存在方向的力。可以这样理解：它的方向既不是向左也不是向右，既不是向下也不是向上，既不是顺时针也不是逆时针，这是因为它的运动距离几乎为 0，运动距离是相对空间中最小的单位，这个距离在相对的空间内无法再分割，这就导致运动起点到运动终点的距离成为一个奇点，同时运动起点与运动终点也几乎完全重叠，可以说相对重叠，使运动起点与运动终点以及它们之间的距离合为一个相对的奇点，在奇点中不能形成线，也就不能形成运动的方向，也就不能形成力的方向，所以说元力是没有方向的。只有相对运动的存在才使运动起点和终点相对存在，才使这个相对的奇点相对存在，这个相对运动就是元的脉动，它产生了元力，元力是构建一切力的基础，也是能量得以形成的基础。

奇点中没有中心也没有外围，因为奇点是相对空间中的最小单位，奇点中没有点与点之间的距离，

所以它的中心和外围的概念是一样的，奇点的中心和外围是等效平衡的。只有相对运动的存在才能使奇点相对存在，只有元的脉动这种运动形式才符合这个相对运动的条件，元的脉动使中心与外围实现了等效平衡，所以说元的脉动创造了奇点，只有元的脉动才使奇点得以存在，所以说奇点也必然存在元的脉动这种运动形式的运动，也可以说奇点必然存在元的脉动。也可以这样解释：奇点的中心和外围存在相对的差距，这就导致产生出了相对，从而产生了运动，在奇点这个单位中必须实现等效平衡，实现中心和外围的等效平衡，这就诞生了元的脉动这种运动形式的运动，这种运动使中心和外围实现了等效平衡。这种运动不需要借助外力，它运动的起因本身就来自中心和外围的差距，它的运动恰恰又化解了这种差距，如果不这样运动只能使这种差距存在，差距存在就必然诞生相对，就必然诞生运动，这种运动符合了元的脉动这种运动形式后，差距也就消失了，随着差距的消失又使运动停止了，运动一旦停止又使差距存在了，差距又使运动开始了，就这样周而复始的不断的产生了元的脉动，也使元不断的消失又不断的产生，使元成为介于虚实之间的最原始的基本空间单位。

可以说等效平衡创造了元的脉动，也创造了元力。一切都是等效平衡的存在创造出来的。等效平衡存在于一切事物中，它是一个最基本的、最普遍的现象，即使在相对空间中的最小单位元中也存在等效平衡。等效平衡：事物始终会自动达成相等和平衡，一旦失衡，就会发生相对的差距，就会产生相对，就会产生运动，就会发生相互传递，使事物最终达成相等、平衡，平衡是最完美的。等效平衡存在于一切事物中，它是一个绝对的概念，只有一切都不存在的虚才能实现彻底的等效平衡，一切都是虚实并存的，所以一切事物中都存在等效平衡。等效平衡是一切事物存在的最基本的原理，也是一个最绝对的原理。（后面再讲）

7、相对、绝对

相对是因为相互之间有差距才产生的，相对是相对存在的，它是描述差距大小的，只有差距存在才会存在相对。当相互之间没有差距时，也就是差距为0时，就是绝对的相等。绝对的概念就是相等，也可以叫等效、平衡，它表述相互之间的差距为0，它的概念就是0，绝对是不存在的0，绝对静止不会产生任何差距，它产生虚，所以静止的虚是绝对的。圆周率计算不出一个绝对数值的原因，是因为它本身就是一个直径相对于圆周的相对数值：直径的长度和圆周的长度是有差距的，它们存在相对，所以它们的比值是一个相对的概念，所以圆周率永远没有绝对值，它永远是一个相对值。除了0以外的任何数都是相对概念的数，只有0是绝对概念的数，它也具有绝对的数值0。这也是 $1+1 \neq 2$ 的根本原因。

我们所感知到的事物很多都是相对和绝对并存的，但有时我们却把事物中的一些相对的部分也看成是绝对的了，把一些绝对的部分看成是相对的了，把它们搞混淆了，这就导致我们产生很多错误的认识。在我们的数学中不应该用等于，因为等于是绝对的概念，应该用约等于，应该用模糊数学概念。

相对和绝对不是对立的，它们是两种形态，可以用数来表示，相对表示为正数，而绝对表示为0，绝对不表示负数，如果是负数它们就是对立的了。

我们所见的对立可以通过绝对来过渡，像正数可以通过0（绝对）来过渡为负数，前进可以通过静止（绝对）过渡为后退，向下的力通过杠杆中的静止的支点（绝对）可以过渡为向上的力，在圆周运动中运动的终点通过静止的圆心（绝对）过渡成运动的起点，正转可以通过静止（绝对）来过渡为反转，这就是为什么一个旋转的平面会具有顺时针、逆时针两种对立的运动轨迹的两个面的原因，因为这两个面它们共同拥有一个静止的圆心，它们可以通过这个静止（绝对）的圆心来过渡，同样一个旋转的球也有两极，它们运动轨迹也相反，是因为它们共同拥有一个静止（绝对）的球心。

8、虚、元、阴阳

虚为0，它是一切都绝对不存在的，绝对没有运动，绝对静止。绝对没有一切。我们所知的一切都绝对不存在。绝对没有光，是绝对真空，光也绝对不能传播，绝对没有大小、高低、距离、远近、长短、瞬间、永恒、总之一切都绝对没有。一切所具有的共同的点就是绝对的虚，绝对的不存在，绝对的没有差距，绝对的相等，一切都是等效的、平衡的，所以说等效平衡是虚的根本特点。等效平衡是一切的根本，这也是平衡现象的根本原因。等效平衡创造了构成一切的最基本的单位元，一切都是由本和元共同构成的。这也是本书称为《本元论》的原因所在。

元为1，元是一个无限小的点，它是一个相对概念的点，它无限小是相对于无限大而言，而相对于另一个无限小它又是无限大的，但是在相对的空间内元是相对一样大的，在相对的空间内元是相对最小的点。它和0比的话， $元 \geq 0$ ，也可以说： $1 \geq 0$ ，也可以说相对大于0，绝对等于0。等于0时它是虚，大于0时它是实。

元是空间的相对最小单位，它是介于虚实之间的，它既不是真正意义上的虚也不是真正意义上的实。元的运动是介于运动与静止之间的，也是介于圆周运动与直线运动之间的，元有相对的两极，这是因为运动产生的，但是元具有不断变化的两极，它的两极在快速的不断位移。

直线运动中，你在直线的这边看是从左到右运动，在那边看却是从右到左运动。运动产生力，所以各种力都有反作用力。一个旋转的平面有正反两个面，这个面从正面看是顺时针旋转，从反面看却是逆时针旋转。一个旋转的球也一样，像地球：在北极上方看是逆时针旋转，在南极上方看是顺时针

旋转，任何运动都存在相反方向的运动。顺时针与逆时针这两种轨迹相反的运动产生了正负，或者叫阴阳，也可叫两极。摆动和震动也会产生两个回摆点，所以说一生二。这就是很多物体对称的根本原因，对立是因为运动产生的。

不管是旋转的面还是球，它们都有一个静止的圆心或球心，这就产生了三，所以说二生三。

直线运动有三个点，分别是：静止点、运动的临界起点即无限小点、运动的无限大点，三点成一线。圆周运动也有3个点，它们分别是：静止点、无限小点、无限大点。所不同的是不在一条直线上。它们的无限大点和无限小点不是两个绝对点，都是相对点，静止点是绝对点，为0。

9、能、能量、物质、质量

三点成一线时，即运动轨迹不相交时，表现为相对运动时，就产生能量。能量也是一个度量制，它是描述能的量的，我们习惯将能与能的量统称为能量了。当物体存在减速度时，它释放能，当存在加速度时，它吸收能。当加速度与减速度都为0时，没有能量吸收也没有能量释放。

能有很多种表现形式，磁能、电能、光能、都是一种螺旋运动的能，都存在扭力与推拉力，是一个组合力的能。热能、爆炸、声波、惯性、冲击、推拉力等释放的能，都不具有扭力，不具有螺旋运动，这就是它们的区别。能就是力。

能量要存在，必须要导致相对运动产生，如果不发生相对运动，就不会存在能量。相对运动产生能量，能量是相对存在的，能量就是运动本身。绝对静止了，能量也就绝对不存在了，A物体相对B物体运动，则A、B之间存在相对的能量。A物体相对B物体静止后，B相对于C物体却运动，则A、B之间不存在能量了。B、C之间却存在相对的能量，A、B之间的相对能量转为B、C之间的相对能量，能量守恒就是这样造成的，能量守恒也是因为等效平衡原理造成的，相对运动就是运动速度或运动方向存在差距，使相互之间存在差距，使相互之间存在相对，从而表现出相互传递，最终使相互之间达成相等、平衡。

能量永远只存在相对值，它永远是相对的，它不存在绝对，这就是它与物质的区别。能量的存在受加速度的影响，加速度不存在，能量也就不存在，而加速度是记载物质运动的，所以能量的存在离不开物质的存在，没有物质的存在就没有运动的存在，也没有能量的存在，一切只有运动是相对的，所以说相对是不能单纯存在的，所以说单纯的相对和绝对都是不存在的，只有相对、绝对两者并存才能使两者存在，才能构成一切。

物质具有质量，质量也是一个度量制，它是描述物质的量的，我们习惯将物质与物质的量统称为质量了。质量同场的密度和体积成正比，场具有运动的能量和静止的虚。物质转为能量就是使场中的虚消失，反之使运动产生一个虚就会产生物质，就会使能量转为物质。

三点相对重叠时，也就是运动轨迹相对重叠时，同时表现为圆周运动时就会表现为物质，物质就是一个场，它是由运动轨迹相对重叠和静止的虚共同产生的，圆周运动产生运动轨迹相对重叠，同时产生静止的圆心（虚），这就会产生场。圆周运动产生的是一个扭力场。物质具有波像，是因为旋转有频率。

震动摆动也有运动轨迹相对重叠，也能产生两个相对的静止点（摆幅点），所以也能产生场，它是一个来回推拉力的更低级的亚场，它不具有绝对静止点，它是一个没有质量的亚场。它也具有波像，它不稳定，没有质量。最低等的亚场没有质量，再高级点的亚场有脉动的质量。

三个点绝对重叠时，也就是绝对静止时，就会表现为虚，为0。它有绝对重叠，也有虚，但是没有运动，它的三个点都是绝对点，分别是：静止点、极小点、极大点。在它那里极小=极大=0。一切都是绝对的，一切都是不存在的，都是0。

10、中微子、夸克、

半径无限小的闭和圆周运动产生4个点，分别是：静止点、无限大点、无限小点、无限大点与绝对静止点的绝对重叠点、它们构成了一个点，它是由一个绝对不存在的绝对点和两个相对存在的相对点以及一个绝对重叠点共同组成的，它就是元。它同时存在绝对点和相对点，所以它同时具有相对和绝对的特点。它就是构成我们已知的中微子、夸克、介子、 ν 粒子等的基础单位。它里面的点有相对重叠的也有绝对重叠的，在它那里无限大变成了极大，极大=0，无限小大于等于0。

举例说明一下：在圆周上的一点从0点出发，首先经过无限小点a，转一圈后，无限大点b与0点重叠。这个重叠点为c，这时0，b，c，3点重叠于一点，它们都和0点绝对重叠，0点是绝对静止点，是不存在的，所以这三个点都是绝对不存在的，只有无限小点a同0点是相对重叠，所以只有无限小点是相对存在的，这就是闭和圆周运动。它的圆周内部是空的，也就是内部不存在运动，也就是内部空间绝对为0，所以圆周半径绝对为0。只相对存在圆周上的无限小点a。闭合圆周运动不是以中心自旋，而是以圆周上的点为圆心作旋转，它的周长是相对无限小的，可以说周长成为相对的一点，这就导致它的每一个点都会成为圆心，这就导致产生一个围绕圆心（虚）脉动旋转的环形场，它就是元。它是相对无限小的，它有虚，有重叠（只有点的重叠），有运动，它的运动是一种脉动的圆周运动，如果众多的元叠加在一起，有的元的脉动就会消失，它就化为虚了，随着一部分元的消失会加剧别的元的脉动。单个的元只有不停的运动才能保证自己的存在。元有波像，有脉动的质量，有脉动的电荷，

同时波长更短。元是一个高级亚场，它是介于虚和实之间的亚物质。

它的结构我们可以用几何来表示，三点成一面，在面的上方或下方加一点，构成4个点的结构。它外形就像一个底面是三角形的四角体，它的每一个面都是三角形。它有四个面，它的每个面都可以再叠加一个四角体，从而构成了各种外形的中微子或夸可等等，它们分别具有不同的物理形态。两个可以组成菱形体，三个可以组成Y形体等，四个可以组成X形体等。

这个四角体可以无限分割，每个四角体可以分出四个一样的小四角体，它们中间夹着两个底面合在一起的底面是四边形的金字塔，这两个金字塔合在一起形成一个六个角的六角形体(六个角正好在一个正球面上)，这个六角体的体积与整个底面是三角形的四角体的体积的比例基本上是黄金分割的比例，它只占黄金分割中小的一部分，分出的四个小四角体占大的一部分。中间的六角体是不能单独存在的，因为各个点的距离不相等，导致相互之间的相互作用力不相等，所以它会产生力，它会化为杂乱的运动，它会促进元的脉动。同时它会促使别的元的脉动加剧，分出的每一个小四角体都可以无限分割下去，我们所观测到的中微子，夸可等很多是一个或合在一起的两个或多个四角体类，所以表现出好几种形态，元可以无限分割成众多的元，分出的每一个元的大小都是相对一样的，这是因为元是介于虚实之间的，它随时化为虚也随时化为实，它是相对空间中最小的单位，元不可以无限叠加成一个更大得元，因为叠加后会使得中间的元的脉动消失，同时元中间的六角体也无法形成，所以无法形成较大的元，所以元在相对的空间内具有始终相对不变的大小。它无限分割分出的每个元的脉动不会受到任何影响，只要这种元的脉动存在，这个分出的元就会存在，它消失了的同时在它的位置上又会诞生出一个元，这两个元既是同一个元也不是同一个元，因为元本身就是介于虚实之间的，它在随时化为虚也随时化为实，它既不是真正的消失也不是真正的存在。正是这种元的脉动使元与元之间不存在绝对的空隙，也使元可以把空间中所有的可以产生空隙的地方(比如多个圆球放在一起形成的空隙)填满，使空间内不存在一处绝对真空。

无限分割分出的六角体都化为了运动即能量，能量促进了分出的元的脉动。正是这个中心的六角体才使元具有了中心的静止点，这个静止点是间断的存在，只有中心的六角体存在时才短暂的存在，随着六角体化为能量，这个静止点又不存在了，但是外围的元随后又快速的形成中间的六角体了，这种变化是非常快的，这就使元具有了间断存在的静止点，从而形成了元的各种脉动的特点。六角体的存在与消失促进了元的脉动，它产生了运动。正是元的不断分割与消失不断的创造了能量，使能量不断的相对增加，元中心的六角体创造了能量。也正是元的这种可以无限分割的特点才使空间得以相对增长。

这个四角体有四个点，有四个面，有五个空间，有六条相等的边。它里面就是静止的虚，它就是中心点。它可以无限分割成众多的元，却不可无限叠加成一个更大的元，它是构建虚与实以及能量的桥梁，它们运动构成了能量流，震动构成能量波，它们是构成一切的最基本的元。传统理论中的以太也是主要由它们构成的。所谓的暗物质就是它们，暗能量就是它们运动形成的能量流。

严格地讲这个小四角体是在作自旋、震动、摆动等运动，这才能保证它的存在，否则它就会化为虚，它做线运动时就会表现为能量。它的自旋是分别以各个点为圆心运动的，这就形成一个脉动的球形。一旦自旋，平面上方的点会更接近平面，当达到四角体中心点时，其它各点会依次进入中心点区域，而出现各点轮流做圆心的复杂运动。同时在平面上方表现出正电荷，下方表现出负电荷，电荷强弱也在波动，随上方点的下降平面上方的电荷下降，当别的平面的点开始突出时，在那个平面的突出方开始表现出正电荷，这就使电荷在球表面快速移动，这就使我们观测到一些不可思议的电荷表现。同时它的旋转快慢使电荷强弱也出现不同变化，它的场的脉动导致它的质量也在脉动，所以中微子，夸可等表现出很多特异物理特性。空间中最小的奇点不是球体的，它是脉动的介于虚实之间的四角体。

三个点产生基本空间，同时产生阴阳，同时也产生能量，也产生了运动，也产生了虚。当3个点完全重叠时，表现为虚，也就是静止，也就是0。当3个点在一条线时就会表现为运动即能量，当相对的在一个圆周上时就表现为物质，所以说三生万物。

11、量子、

当无限大点与绝对静止点不完全重叠时，也就是相对重叠或者叫擦肩而过时，表现为不闭合圆周运动。基本空间是顺时针和逆时针两种不做闭和的旋转运动产生的，这时它的表现为旋转的一个面，它就是量子。它是一个旋转的平面场，它是由众多的元做流体运动形成的，它形成一个独立空间，它里面的元与它外面的元的大小是不一样的，它里面有无数个元，但是量子单独一个面对外的场效应却是跟量子外的元一样的，它是一个相对的平面，它有相对的厚度，没有绝对的厚度，也可以说绝对厚度为0。

它有正反两个面，分别具有顺时针，逆时针两个方向的运动。两面分别有一个顺时针扭力和一个逆时针扭力，这两个扭力分别指向两个相反的方向，量子同时具有引力和斥力，它是一个扭力场，量子不同的转速表现出不同的场，正常转速的量子只表现出引力场。

量子存在三环，从中心0点，运动速度从0加速到最大值的加速环区，这个区域场的密度最低，在这个区里产生斥力。再往外是高压区，也可叫压力环区，在这里转速及线速度达到最快。再往外是

线速和转速递减环区,在这个区里产生引力。引力和斥力共同作用于压力环区,力的方向正好同压力环运动方向相同,这就更促进了压力环的运动,同时也提高了压力环的压力。量子存在五个区:中心静止点、斥力区、压力环区、引力区、边缘区。量子存在两个面,每个面都存在五个区,所以量子共形成十个区间。

量子外围受到压力会转为压力环的动力,外围受到阻力会使线速度减速,从而转为引力,会转到压力环上。遇到加热或其它的施加能量,会提高运动速度,使从量子中心静止点开始的运动提速更快,运动速度更快,从而提高内环的斥力,会转到压力环上,从而提高压力环的转速,同时内环半径加大,同时外环线速度递减会变慢,从而使场的扩张更晚结束,从而使场的半径加大,从而使量子的体积变大,从而使整个场的体积变大,这就是热胀冷缩的缘故。由于线速度递减变慢,导致引力有所下降,同时线速度高使场转速更高,导致场与场之间的碰撞力加大,相互之间的引力变小,所以高温物体内部粒子运动更活跃,更易变为流体或气体,同时流体和气体更易出现分散。它们中的粒子自身能量更大,自身转速更高。

场的体积虽然增大,但是场的密度却有所下降,因为引力下降,所以整个场的质量变化不大,一个低温物体加热到高温,它的质量有极小的增加,因为增加的能量同量子自身的能量悬殊太大,可以说微乎其微,所以质量并没有明显变化。量子很易吸收能量,当转速提高到一定程度时,会通过波把能量向外传递出去,使自身能量与外界维持一个平衡,从而维持自身的运动。

量子存在两极,顺时针旋转的面设为正极的话,逆时针旋转的面就为负极。它们分别是两个运动方向相反的扭力,一个顺时针扭力和一个逆时针扭力。量子这个平面场整体转速,从高到低分别传递出不同的能量波,依次是射线,光,电、力。常态量子不对外传递光、电、力,它对外没有能量传递,它与周围场的转速同速,这就像两辆同向运动的汽车,速度一样时,相对静止,相对之间没有能量存在,它受周围场的影响较大,会改变自身的转速,转速一旦改变,与周围场的转速一旦不同,它就会对外表现出能量传递,要么放出能量,要么吸收能量,直到与周围场达成平衡。量子具有引力,多个量子杂乱无章的排列在一起,我们传统定义的真空是没有原子的真空,它里面充满了量子以及其它更小的夸克、中微子类。还有一种真空中没有量子了,只有中微子、夸克类,这种真空是介于传统定义的真空与绝对真空之间的,绝对真空就是绝对静止的虚,是一切都不存在的。

12、量子链、

在外力作用下量子会出现同轴旋转,异极相吸,量子的自旋运动方向同向,相互之间没有摩擦。同极靠在一起相斥,但是斥力远远小于相互之间的引力,量子的自旋运动方向相反,相互之间有摩擦,这就导致量子各自转速出现波动,两个量子不断的碰触又分开,又碰触。摩擦释放的能量又被量子各自吸收,连接链条出现开、合震动,使原子的场出现不稳定,出现脉动的能量释放,这就是原子的同位素形成的原因。相邻两个量子旋转同向,相互之间就没有摩擦,相互作用为0,相邻两个量子旋转逆向,相互之间就有摩擦,就有相对的运动,相互作用就可以用1表示,那么两个量子靠在一起就可以传递出0或1的信息,多个量子靠在一起形成的量子链就传递出与计算机信息链正好一样的信息,所以计算机的信息链就是由量子链构成的。它是由于变化的电流对场产生作用,使场中的量子按一定的顺序形成排列,就形成了量子链,它就是计算机的信息链,量子没有绝对的厚度,所以量子链也没有绝对的厚度,所以量子链基本不占用空间。我们大脑的信息链也是由量子链构成的,它是由产生各种触觉的能量,通过触觉组织转为生物电,再通过神经传递到大脑,这些生物电的波动使大脑中的量子按一定顺序排列,就形成了量子链,形成了大脑的信息链,只是大脑的解码器和电脑的解码器不同罢了,如果电脑与人脑解码器能够同步,就可以制造出生物电脑,那我们就可以同电脑资源共享,同时人脑可以嫁接生物电脑,那人就可以成为超人了。

量子是由5个基本点构成的,分别是静止点,无限小点,无限大点,无限大点与静止点的近乎重叠点,无限大点与无限小点的近乎重叠点。它们当中只有静止点是绝对点,其它的都是相对点。近乎重叠点就是相对重叠点。

这5个点分别用a、b、c、d、e、表示,拿5个同样大小的小球来做实验:a、b、c、3个球放在一起,相互之间可以紧密相连,再加一个d进去,相互之间也可以紧密相连,再加e进去,就不一样了,不管怎么调整,始终有两个球之间的距离大于其它球相互之间的距离。可以这样表示:

$ab=ac=ad=ae=bc=bd=be=cd=ce < de$ (正好10个区段)。正是由于这种距离的不相等,从而导致了力场的失衡。从而导致了力的产生,从而产生了运动。运动的动力来自这个空间本身,运动又产生了这个空间。这个空间具有10个区间。量子存在运动方向相反的两个面,存在内环的斥力与外环的引力,它们的方向也相反,它还存在中间的静止点,所以说量子中也存在对立,它同时存在中间的静止点。

空间是相对与绝对并存的,它存在中间的静止点和两端的对立点,它相对的存在,绝对的不存在,它只存在相对的大小,它的绝对大小为0,就是不存在。

13、电子、质子、中子、反粒子、反物质、

当量子场内各点的运动轨迹偏向平面上方或下方时,量子表现为正电子或反电子。它不是传统定义电子。电子转速越高,场内各点的运动轨迹越远离平面而更居于平面上方或下方,这时电子的电

压越高，波像越高，波长越短，它的外形是一个凹片形。

正电子场内点的运动轨迹更居于顺时针旋转的那个面的上方。这时凸面表现出正电荷，凹面表现出负电荷，它像一个碗，碗口朝上，它表现出一个顺时针扭力。反电子场内点的运动轨迹更居于逆时针旋转的那个面的上方，这时凸面表现为反正电荷，凹面表现反负电荷，它也像一个碗，碗口朝下，它表现出一个逆时针扭力。电子的转速可以由低到高，转速太高就会传递出阴极射线，把能量传递出去，它对外传导的能量波的锋面是一个边缘在后中心在前的从中心到外围转速递减的凸面，别的能量波（射线、光、）对外传导的波的锋面也是一个边缘在后中心在前的从中心到外围转速递减的凸面，它们的不同之处在于转速不同，电波转速相对更低一些，它不会发光，只能是放出阴极射线。电子转速越高，电压越高，正极面越凸，半径越小。负极面始终是一个漩涡，就像水流形成的漩涡一样，物体会被漩涡吸进去，这是由于引力造成的，所以负极面只会吸收能量，使能量流向正极面运动，同时使电子始终向正极方运动，电子的电压越高，它向正极面运动的速度越高。

当电子的正、负电极相遇时，电子旋转运动方向同向，电子正极面是凸面，负极面是凹面，凸面与凹面可以合在一起，如果转速相等，两个面的弧度也一样，电压也相等，则电子相互之间没有电压，就不会放电。转速高的电子正极面更凸，电子的中心更在前方，电子追赶不上比它转速更高的电子，它只能追赶上转速比它低的电子。遇到比它转速更低的电子时，就会出现中心转速降低，使电子外围转速相对提高，使电子场内的线速度递减变慢，使场的半径突然加大，从而对外做功，释放能量。电子释放能量后，自身场重新达成一种平衡，电子最后衰变为量子。

电子同极相遇时，能量都集中在正极面，能量的运动方向也是向正极面运动，正极面都是凸面，这就使两个凸面一碰马上就分开了，就像两个针尖难以碰在一起一样，更何况是两个高速旋转的针尖。电子负极与负极是不能相遇的，因为大家都在向正极方运动，所以两个电子负极是不会碰在一起的。正反电子相遇会相互产生摩擦，也会释放能量，它们相遇于一般的电子相遇基本一样，只是摩擦更大一些，释放的能量更多。

带静电的物体会吸引不导电的物体是因为带静电的物体释放出的电波使不导电物体表面上的原子或量子的中心转速突然提高，使从中心到外围转速递减加剧，使引力加大，当静电消失后，引力恢复正常，也就不再吸引物体了。而导电物体可以把电波传出去，不会改变自身场的引力平衡，所以不会被吸引。

当量子的一个面受到外力摩擦时，会使面上各点的运动轨迹发生改变，会使运动轨迹更偏向平面上方或下方，使量子外形变成一个凹面，这就导致电子的产生，这就是摩擦起电的原因。众多的电子同向排列形成直流电源，同向排列的电子数量越多，电流越大，同向排列的电子转速越高，电源的电压越高。

一般的量子的两个相对重叠点同时在平面的上方和下方，它们近乎在一个平面上，也可以说相对在一个平面上。标准量子就是一个相对的平面，量子是一个标准的平面空间。量子转速越高，运动轨迹越远离平面而更居于上方和下方，这时量子表现为光子，光子外形就像一个饼状，不过饼的中心部是凹进去的，边缘很薄，从边缘往里就稍微厚点了。转速再高就构成质子，质子外形跟光子相似，只是整个的更厚，它更加表现出粒像，同时更表现出波像。转速再高就构成中子，它厚度更大，外形近乎成球形，球的两极分别有一个漩涡，它更加表现出粒像，也更表现出波像。质子、中子都比光子转速更高，它们都是放射源，都对外放射出射线，射线也是一种波，比光波转速更高。光子、质子和中子都具有粒像和波像，都有两极。光子不带电荷，因为能量都转为光波传递出去了，同时它的自旋运动轨迹离开平面很少，基本达不到电子运行轨迹离开平面的状况，所以不表现电荷。质子转速更高，它的自旋运动轨迹离开平面很多，达到电子运行轨迹离开平面的状况，所以它表现出电荷。但是它的突出部分的半径较小，同时它的边缘往里一点的突出部分，跟电子的凹进去的面正好相合，一个凹面与一个凸面正好相合，电子的凹面显示负电荷，所以质子正好与电子的凸面显示的电荷一样，所以质子带正电荷，质子的两个面都是凸的，所以它只表现正电荷。

中子转速更高，它放出强射线，它把能量完全带走了，所以中子不表现电荷。光子、质子、中子都不稳定，都会衰变为量子，光子最快，它不是放射源，只是光源，因为它的转速相对很低。质子相对转速更高，它放出比光波转速更高的射线，中子的转速更高，放出的射线更强，它具有的能量更大，所以衰变更慢，中子首先衰变为质子，再衰变为光子，最后衰变为量子。中子、质子、衰变过程中都先放出射线，最后放出光。中子可以称为亚原子，但是它不是原子，它的场不具有立面扭力，只有一个上下螺旋状的平面扭力，它没有相交点。

当运动轨迹越过平面上方或下方的任何一个极点时，表现为正、反粒子，正、反物质就是它们构成的。它由6个点构成，分别是：静止点、无限小点、无限大点、无限大点与静止点的相对重叠点、无限大点与无限小点的相对重叠点、平面上方或下方的极点（在量子自转轴上）。它的外形像一个鸡蛋形，在它的鸡蛋形钝面的漩涡直径较大，对外基本是吸收能量，而鸡蛋形的尖面没有漩涡，表面更凸，对外传递能量，所以它表现出单极性，它表现为正粒子或反粒子，它比中子相对稳定一些。它的场的上下螺旋状平面扭力在平面上方或下方有交点。正、反粒子可以由单个或多个量子重叠在一起构成，

因为它的扭力相交使它自身的场的引力出现相交,就跟绳子相交一样,可以把多个量子拧合在一起,只是这个拧在一起的绳扣只有一个交叉,所以不能形成绳子,所以它的场不稳定,所以正、反粒子也会衰变,会逐渐衰变为量子,它可以称为亚立体空间。正、反粒子相遇同正、负电子相遇,最后变为两个或多个量子,释放更多的能量,会变为电子,最后又变为量子。电子,正、反粒子它们都表现出正或反的单极性,可以统称为单极粒子,它们都不稳定。

量子、电子、光子、质子可以统称为平面空间。中子或称亚原子、正、反粒子可以统称为亚立体空间。它们可以看成是一个或多个量子摆动或震动或同时摆动加转动加震动构成的。量子吸收了摆动或震动等的能量从而提高了自身的转速,使量子转速更高。

14、原子、等离子、同位素、放射性元素、

当运动轨迹分别越过平面上方和下方的极点时,表现为原子。它由7个点构成,分别是:静止点、无限小点、无限大点、无限大点与静止点的相对重叠点、无限大点与无限小点的相对重叠点、上极点、下极点,它是由量子作立面旋转构成的。它由平面扭力和立面扭力所组成的组和扭力场构成,它的外形是一个球形,它的立面扭力和单个量子的平面扭力是基本相等的,它们都来自宇宙场的旋转扭力,宇宙场创造了它,给了它最初的动力,它与周围的场同步运动。

原子的原子量基本就是构成原子的量子数,1个量子立面旋转就构成氢原子,它是正球形,多个量子重叠后同轴旋转形成量子链,同时作立面旋转就构成高原子量的元素原子,原子的立面旋转力始终基本等于一个量子的平面旋转力,它来自宇宙的自转扭力,原子就是众多的元做流体运动形成的立体场,原子有磁场,立面旋转轴就是它的磁场两极。我们传统的原子理论是不对的,传统理论中的电子是根本不存在的,他那种理论所构成的场是不牢固的,可以说漏洞百出,那种原子模型全是臆想,谁也没有真正看到过原子的内部结构。原子并不是由原子核和核外电子共同构成的,传统理论中的电子事实上是原子表面的漩涡,因为原子存在立面旋转扭力和平面旋转扭力,它们共同作用在原子表面形成漩涡。漩涡都是原子场内众多的元做流体运动形成的,漩涡都具有向原子内的吸力,分子的形成与漩涡有很大关系,漩涡的转速都很高,达到电子的转速,同时漩涡的对外作用面是凹进去的,这就使它具有电子负极的特性。电流都是从漩涡进去,电流方向始终朝向原子核,这就使原子表面表现出负电。由于电流方向指向荷区,这就使原子的中心核区表现出正电。同时漩涡的数量以及分布随量子数量的增加数量更多,分布也各有深浅,这就使我们得出电子数量、电子云以及原子结构的错误概念。原子在不同的化合物以及不同的场中表现出不同的电价更充分的说明了传统理论中的电子就是原子表面的漩涡。原子里面只有量子,所谓的质子、中子在原子核里面是不存在的。原子核就是量子的中心环区立面旋转产生的球体,从这个核区往外转速在递减,从而使原子形成了一个稳定的场。原子内部的各个元的运动轨迹是很复杂的螺旋运动,它的量子都具有上下螺旋平面扭力,并且在平面的上方和下方各有交点,它的扭力相交使它自身的场的引力出现相交,就跟绳子相交一样,可以把多个量子拧合在一起。这个拧在一起的绳扣有两个交叉,就形成绳子了,所以它的场很稳定。

组成原子的量子数量越多,它的平面扭力越大,越大于立面扭力,原子外形越趋向椭圆形,相对体积更小,所以比重更大。比如黄金,它的立面轴与平面轴的比例应该是黄金分割的比例,这就使它的外形成为一个完美的椭圆形。原子排列更加紧凑,互相之间更加没有空隙,别的元素更加不易进入,它的场的结构更加牢固,对外围场的作用很平滑,导致与别的元素结合成的分子结构更不牢固,也就是说更不易构成分子,所以更加不易同别的元素发生化学反应,化学性质更加稳定。但是随着原子量的更高或更低,原子外形更加椭圆化或圆球化,场的稳定性会更差,对外围场表现就更活跃,就更易与别的元素原子结合,所以化学性相对开始更不稳定。同时不同的球体比例与大小,构成了场的不同的密度、引力以及对外的不同的平滑性。这就构成了不同的整体场结构,从而使各种元素表现出不同的物理、化学特性,以及相互之间的不同的结合性。

我们的元素周期表很不全面,应该还有更多的元素,以及它们的同位素。我们所知的很多重元素并不是元素本身,而是元素的同位素,同位素具有放射性。氢元素有4个量子构成,同向排列的就构成氢原子,其余的还有5种排列方式:用1表示顺时针旋转面在左的量子,用2表示顺时针旋转面在右的量子,会出现1212、1222、1211、1122、1221、1111、六种排列,其中1111是氢原子的排列,其它5种是同位素的排列,所以氢原子有5种同位素。同位素不稳定是因为相邻的两个量子旋转方向相反导致相互摩擦,摩擦释放的能量又被量子各自吸收,连接链条出现开、合震动,使原子的场出现不稳定,出现脉动的能量释放,这就是原子的同位素形成的原因。高原子量元素因为量子数更多,众多的量子更不易形成同向排列,所以有更多的同位素。氢没有同位素,氦应该是第二号元素,它不是氢的同位素,它自己还有一个同位素,它的量子排列是:11,它的同位素是:12。同理:氦也不是氢的同位素,氦应该是第三号元素,它因为有三个量子构成,有一个量子夹在量子链中间,所以它本身不稳定,是一种放射性元素。它还有两个同位素,它的量子排列是:111,它的同位素是:121、112。氦应该是第四号元素,氦与锂之间还有一种元素,它本身也不稳定,也是一种放射性元素,它还有12121、12122、12222、11211、11121、11221、11222七种同位素。以此类推,更高原子量的元素会有更多的同位素。从氢到铀238应该有238种元素,它们中的单数原子量的元素都是由单数量子构成的,它们

都是放射性元素。各种元素的同位素就太多了，这需要一一计算，我们可以按上面的方法计算一下。用这些元素以及同位素可以生成更多的新材料，相信我们的材料科学前景无限广阔，世界会变的无限精彩。

放射性原素外形近乎成一直线，它的平面扭力和立面扭力近乎失衡，它的结构更加不稳定，物理性很不稳定，很易衰变，它的放射性就是这样造成的，核裂变反应也正是利用这一点造成的。自然衰变的原子就像燃烧的香烟，能量从原子的两头不断流失，这些能量来自量子链中最中间的一个或一对量子，它或它们处在最中心，原子的两极就在它或它们的边缘上，它或它们被两边的量子不断挤压，能量不断的从自己的边缘流失出去，最后就消失掉了。这也是铀 235、钚 239 更具放射性的原因，因为它们的量子数都是单数，都存在一个处在中间的量子。它的放射性是由于两极近乎成点状，同时在高速旋转，导致从两极向外传递出前端很凸的螺旋波，这种波与中子向外传递的波很相似，只是比中子传递出来的波的转速稍低一点，它同样也是射线波。铀 238 的原子两极是由两个量子的边缘构成的，相对于钚 239 的两极更粗，它们的转速基本相等，所以钚 239 传递出来的波的前端更尖，具有更强的穿透力，它的量子链的中间量子的两边的量子数最多，对中间量子的挤压最强，所与释放的能量最快，它的衰变也最快，所以钚 239 具有更强的放射性。除了氢原子外，单数量子都不能构成稳定的原子，也就是单数原子量的元素更不稳定，它们都是放射性元素，它们很难长期存在。氢原子虽然是单数量子，但是两端没有量子挤压，同时原子外形又是近乎正球形，所以它不会散失能量，它也就不是放射性元素。氦原子外形在放射性元素里边相对最圆，原子两极更钝，原子中的量子链中间的量子的两端分别只有一个量子，对它的挤压更小，所以氦原子的放射性最弱。

当达到核反应的临界点时，原子外形近乎成一条直线，同时量子自旋轨迹也成极度椭圆化，导致不能表现扭力，原子表面的旋涡也就不存在了，导致原子不表现电荷，这就使我们产生错觉，认为电子脱离了原子核，其实传统理论中的电子是根本不存在的，我们称它为等离子也是一种错误的描述。

15、分子、化学反应、

多个原子合在一起构成分子，由于各种原子的场的外形不一样，导致各自的场的效应不一样，密度也不一样，引力也不一样，从而导致各种分子的产生，它们分别具有不同的物理化学特性。外部环境的不同又可产生不同的分子，相同的分子在不同的环境中表现出不同的物理化学性。不同的分子又可组成不同的整体场结构，从而产生不同的材料，产生不同的混合物，构成了我们的多彩世界。所有这一切都是在引力的作用下合在一起的，引力来自场中的每一个粒子，小到夸克、中微子、量子，大到原子、分子、再到整个场。

化学反应的释放能量或吸收能量，是因为各个场在做自我运动速度调整，使整个分子形成的场与周围的场的运动速度达成一个新的平衡。随着温度的变化，各个原子的场的运动速度也在变化，从而打乱了原来的运动速度平衡，当突破各自的临界值时，各种原子的场会重新调整重新组合从而达成一种新的运动速度平衡。化学反应就是原子的场的运动速度调整以及重新组合，这种调整与组合都是为了达成一个与周围场的运动速度平衡。催化剂的作用就是打乱了原来的场的运动速度平衡，使各种元素的场重新调整，从而促进了化学反应。化学反应就是运动速度调整，就是各个运动的运动速度的同速调整，只有同速，相互之间才不存在相互的能量，才不会发生相互之间的能量传递。

水分子中的氢原子与氢分子中的氢原子以及单个的氢原子，它们的场的外形以及质量是不一样的，表现在它的原子量有很小的差别，这个质量区别值的大小与原子自身的总质量值相比较，是微乎其微的，所以它们的物理性基本一样。化学反应就是各种原子相互结合形成新的场，形成过程中各个场的速度与周围场的速度达成平衡，这个过程中速度调整就必然伴随着能量传递，伴随着众多的元的排出或吸收，随着元的调整使各个场相互之间达成平衡。

16、空间结构、数学来源与空间、物理是数学的基础、模糊数学、多维空间、

原子是一个完整的立体空间，它是由 7 个点构成的。其中有一个绝对静止点 0，它就是球心。其它 6 个点分别在它的周围，我们分别用上、下、左、右、前、后表示，这个球同时以上下轴、左右轴、前后轴为旋转轴做旋转运动，那么球心会受到来自各个方向的离心力，就会产生一个绝对真空点，它也是一个绝对静止点。原子自身的运动中，设上下轴为立面旋转，则左右、前后轴同在一个平面上，平面又是一个整体场，随着平面的转动，左右轴、前后轴不断发生着位置互换，从而实现了三条轴的同时转动，这三条轴的旋转产生了三个扭力，这三个扭力构成了一个组合扭力场，这就是我们所处的局部空间是三维空间的根本原因。这三个扭力中，前后轴、左右轴旋转产生的扭力之和与上下轴旋转产生的扭力是基本相等的。

这三条轴把这个球分成了 8 个区间，也可以说是 8 个空间，这就产生了 8。（一个西瓜三刀下去可以分成 8 块）。

这 8 个空间共同相交于中心一点，它同时具有其它八个空间的一点，并且这八个点重叠为一点，这就是九宫区，这就产生了 9。

九宫区包围着球心 0 点，1 这个元点与 0 点也几乎同为一点，所以说 1，9 这两个点有重叠之处，因为两个点都是奇点，所以应该是相对重叠，也可以说 $1 \approx 9$ ，前面我们已经得出 $1 \approx 0$ ，所以可得出 0

$\approx 1 \approx 9$ 。它们分别代表虚(0)、无限小(1)、无限大(9)。所以： $0 \approx \text{无限小} \approx \text{无限大}$ 。同时又：极小=0=极大=不存在。这就是物极必反的道理。

现在我们可以这样看：三维空间可以分成10个区间，8个一般区间，一个九宫区，再加球心绝对静止区正好是10个区间。这就是数学选择10进位的根本原因。不同的空间结构都由不同数的结构点构成：闭合圆周运动(最基本的运动)产生了1；正反或阴阳(对立)产生了2；直线运动(能量)产生了3；亚空间(元)产生了4；平面空间(量子)产生了5；亚立体空间(正、反物质)产生了6；立体空间(原子)产生了7；空间的外围转速递减区产生了8；中心的高压区产生了9；中心的绝对静止(虚)产生了0；完整立体空间由7个基本点构成，7相对更完美一些，这就是为什么一星期选择7天，伤口逾和大约7天，音符用7个，7言诗顺口，人生7窍，等等的原因。

1和4有相似之处，都代表无限小的元，所以可以表示为： $1 \approx 4$ ；又 $1 \approx 9$ ； $1+4+4=9$ ；所以 $1+1+1 \approx 9$ ；又 $1+1+1=3$ ；所以 $3 \approx 9$ ；又 $1+4=5$ ； $1+1=2$ ；所以 $5 \approx 2$ ； $1+1 \approx 5$ ；这样算到最后，所有的数都会大约相等，都会约等于0， $1 \approx 2 \approx 3 \approx 4 \approx 5 \approx 6 \approx 7 \approx 8 \approx 9 \approx 0$ ，这有待数学家去求证，这些似乎不合逻辑的数学算法，在多维空间里是成立的，三维空间里只存在 $0 \approx 1 \approx 9$ ，多维空间里却是什么都成立，什么都不存在，根据物极必反的原理，它也是什么都存在的。多维空间就是虚，它是由三维空间无数次的组合形成的，是无数维的空间，这种组合并不是单一的叠加，是一种复杂的内外叠加，前后叠加，你的中心有我，我的中心有你，这就构成了无限小点、静止点、无限大点的绝对重叠，使整体化为了虚的0，这些在后面的宇宙中再讲。一切只能相对的存在于相对的空间里，这个相对的空间又存在于一个一切都不存在的同时也是一切都存在的绝对空间里，空间是相对与绝对并存的，一切都存在矛盾又存在相合，即相生又相克。

17、金字塔之秘以及超光速能量流

我们如果把上、下、左、右、前、后这六个点连接起来，就会构成一个由两个底面是四边形的金字塔合在一起形成的六角体，这个六角形的体积与整个正球体的体积的比例基本上是黄金分割的比例，它只占黄金分割中小的一部分，外围分出的部分占大的一部分。

埃及金字塔正好是六角体的一半，它的底边正好在地面上，可以将来自地球内部的能量更多地接收，再通过塔尖发射出去，这种六角体我们在前面的元中也讲过，它可以化为能量，可以产生出脉动的能量，可以在塔内产生出脉动的能量流，这种能量流可以改变元的运动，进而改变物质内部的运动，改变物质的各种物理、化学性，这种能量流是检测不到的，它是由作用于中微子、夸克类的力带动中微子、夸克类运动形成的能量流，塔内的几何结构使能量流不断地从塔底向塔尖运动，这是由于场内的各种粒子运动引起的，场内的各种粒子都在各自运动，粒子受场内各种力的作用会向场的最薄弱的区域运动，从而使场达成一种平衡，物质一般都会凝聚成球形，液体一般会凝聚成滴，比如水会凝聚成水滴，气体会凝聚成团，比如云团，如果没有外力作用的话它们都会凝聚成球形，星球就是最好的例证。这一切都是由于场的引力的平衡作用，塔内的几何结构使这种平衡出现一个最大的不平衡区，它就是塔尖区域，这个区域始终是场的最薄弱区域，这就使各种能量都向塔尖区运动，同时各种粒子也向塔尖区运动，由于原子受到的凝聚引力较大，所以它们更不易运动到塔尖区域，而中微子、夸克类基本不受引力的影响，所以它们可以大量的进入塔尖区域，塔内就像一个过滤器，可以将原子与中微子、夸克类分开，中微子、夸克类就是单个或多个元叠加构成的，它们随时会分成单个的元，元受到能量流的影响就会从塔尖流出，元是在场中到处存在的，它是空间最小的单位，它是介于虚和实之间的，任何场都是不能阻挡它运动的，塔尖的材料也是一个场，它不会阻挡由元形成的能量流。埃及金字塔可以从塔尖发射出由元构成的脉动的能量流，这种能量流可以不受任何场的阻挡，所以可以传递得很远，同时也传递得很快。我们目前还不知道怎样监测到这种能量流，这种能量流就是神秘的金字塔能。这种能量流的速度要大大超过光波等的速度，是超光速的，是光速的无数倍，这取决于能量源具有的能量大小。我们可以用它取代波的信息传递作用。只需要建立一个全新的发射装置和一个接收装置即可，发射装置可以用金字塔形的发射帽来取代发射天线，脉动的电磁波在发射帽的作用下就会从金字塔式发射帽尖部发射出由元构成的脉动的能量流，接收装置也可以做成一个金字塔形的锅状接收器，要将塔底朝前，我们在塔尖下面横上一条超导线，电流穿过导线时受到来自塔尖的由元构成的能量流的作用时，会使电流发生轻微的波动，对电流的处理即可完成对信息的处理。金字塔也许就是外星人建立的信号源，也许是他们宇宙航行的导航系统，或许是他们寻找地球的导航灯塔。地球上众多的金字塔中大部分都是人类仿造的，只有极少数的巨型金字塔是外星人建造的，古代的人们又利用它们，并把它们改建成了法老的陵墓。

18、黄金分割、圆周率、概念算法

黄金分割的公式是： $(\sqrt{5}-1) \div 2$ ，我们可以这样理解：前面讲到量子的一个面有5个区间，量子是构建一切的基础的平面空间，它的一个面的平面场效应是5，平面的场效应用平方表示，所以我们将5开方即可求出场的尺度，1的任何次方还是1，任何次开方也还是1，所以我们设基本点元的尺度为1，元的所有概念都是1，它是一切的基础。我们用场的尺度与基本的尺度1比较，即5的开方减1即可得出场与外围基本点的尺度相差值的大小，这个相差值要被两等分才会使场与相邻的基本点的

场平衡,所以我们再除以2,这样就可使场与相邻的基本点处于一种相互平衡了,这种分割方法正好求出了黄金分割值。

黄金分割值正好是量子的一个面的尺度与相邻的元的尺度相差值的一半,量子一个面的场效应与元是一样的,虽然场效应是一样的,但是它们的尺度不一样,这是因为量子是一个平面,元是一个脉动的四角体。正是这种尺度的差距才造成了量子的运动,才产生了量子。(后面再讲)

元的尺度与这个黄金分割值的比值正好是一个元的尺度再加上一个黄金分割值,元的尺度除以这个黄金分割值即: $1 \div 0.618 = 1.618$, $\therefore 1.618 \times 0.618 = 1$, 也就是元的尺度加一个黄金分割值后再黄金分割即得出一个元的尺度。元的尺度减掉这个黄金分割值,即 $1 - 0.618$ 于黄金分割值的比值正好等于黄金分割值,即 $(1 - 0.618) \div 0.618 = 0.618$, 也就是剩下的部分的值正好是黄金分割值的黄金分割值,这样分割就会使所有的分割按统一的比例分割下去,使元成为无限小,并且可以无限分割下去。元的尺度加上黄金分割值,即 $1 + 0.618$ 于黄金分割值的比值正好等于2加上黄金分割值,即 $(1 + 0.618) \div 0.618 = 2.618$, 也就是合起来的部分的值正好是两个元的尺度加上黄金分割值,这样叠加就会使所有的叠加按统一的比例1无限叠加下去,就会制造第二个元,并且可以使这种制造无限延续下去。场只有沿着黄金分割值分割或叠加才会使场达成平衡的1,才会使场无限分割或叠加,并且按一定的比例1分割或叠加。平衡是最完美的,黄金分割使事物达成了这种完美,所以黄金分割是最完美的,黄金分割也是无处不在的。

这种计算方法可以称为概念算法,它是模糊数学的基础,它是建立在概念的基础上的,不是建立在数据基础上的,它所用的数据是一种模糊的数据概念,它的相等也是一种概念的相等,它与传统数学是两种不同的数学方法,也是两种不同的数学概念。

我们传统的圆周率的计算方法都脱离不开几何算法,传统几何学认为直线没有宽度是不对的,认为平面没有厚度也是不对的,如果没有宽度和厚度的话,直线、平面就都不存在了,这正是对绝对和相对的概念不清导致的错误。直线具有相对的宽度,平面也具有相对的厚度,直线的绝对宽度和平面的绝对厚度都为0。正是因为直线具有相对的宽度使得用几何方法计算出的圆周率存在一定的误差,误差并不是来自计算本身,而是来自计算方式的建立方法,这些计算方法使圆周率的数值偏小。圆周率准确的计算公式应该是 $\sqrt{5} \div \sqrt{0.5} = \sqrt{10}$, 它得出的数值更精确,应该是真正的圆周率数值。量子是一个圆,是一个平面,它的一个面由5个区间构成,它的场效应可以用5表示,5开方即得出圆的尺度,也就是圆的周长的尺度,直径将平面分成了两半,将整个场分成两半,所以它的场效应就是二分之一,它的概念也是二分之一,所以我们将二分之一开方既得出直径的尺度,二分之一也就是0.5,所以将0.5开方即得出直径的尺度。所以 $\sqrt{5} \div \sqrt{0.5}$ 即得出圆周率的数值,它的数值就是 $\sqrt{10}$, 即10的平方根。

圆周率的概念就是使直线形成一个以直线两端为边界的平面,这个平面形成10个区间,它才会形成一个圆,我们前面讲过量子存在两个面,每个面存在5个区间,所以量子整体就存在10个区间,量子是一个圆形场,也只有量子是一个圆形的平面场,所以圆周率的概念就是使直线形成一个以直线两端为边界的10个区间的平面场,所以它的概念就是10,它在场效应中的数值就是10,我们将10开方即可得出圆周率的数值。

一个平面都有正反两个相等的面,直线只有一半是做用于我们求的这个场,所以我们取直线的一半的平方即可求出直线对我们球的场的场效应,这个场效应再乘圆周率即可得出我们所求的场的场效应,也就是我们求的圆面积: πr^2 。

整个场的效应就是用直径的平方乘以圆周率,它是我们求出的圆面积的4倍,也就是说我们求出的这个场的一个面的场效应只占整个场的场效应的四分之一。由此我们也可以求出球体的表面积,它就是球体的直径的平方乘以圆周率,直径用R表示,半径用r表示:既可得出公式: $\pi R^2 \sim 2$, $\pi R^2 \sim 2 = \pi (2r)^2 = 4\pi r^2$ 。也就是4乘以圆周率再乘以(半径的平方): $4\pi r^2 \sim 2$ 。

一个正球体从侧面看是一个圆,这个圆的平面场效应可以用 $\pi r^2 \sim 2$ 表示,我们前面已经计算出圆的面积的场效应只占整个场的四分之一,所以 $\pi r^2 \sim 2 \div 4$ 即可得出构成这个圆形平面场的小圆的面积,它们再乘以半径即得出它们各自在球体内形成的体积。我们前面讲到球体是以三条自转轴同时旋转形成的,是由三个平面场三维叠加构成的,由此我们也可以得出这个圆球是由三个圆形平面场三维叠加构成的,球体是由三个这样的场构成的,由此我们得出球体的体积计算公式: $\pi \times (r \text{ 的平方}) \div 4 \times \pi \times 3 = 3/4 \pi r^3$ 。

任何数无限的开方后都会得1,1的任何次方都是1,1的任何次开方也都是1,这说明任何空间无数维的分割后都会变成元,元不管怎样叠加始终是元,元不管怎样分割始终是元,由此可知无数个的元无数次的叠加后还是形成一个元,一个元却可以无数次的分割成众多的元,这正反映了元可以无限分割成众多的元,却不可无限叠加成一个更大的元。在相对的空间内元的大小是始终不变的。

十进制、十个数、黄金分割、圆周率、构成了数学的基础,它们都来自空间本身,它们的各种运算规律也反映了空间的运动规律,用它们也记录了空间的运动。用物理学理论即可得出数学公式,也可解释数学公式,所以说物理学也是数学的基础。我们对圆的研究始终存在理论缺陷,甚至对圆周率

的计算也存在误区，致使存在较大误差，而圆周率的数值是一个非常重要的基础数学概念。这些都导致我们对圆周运动的研究存在理论缺陷，使现代物理学无法更好的发展，对很多东西都解释不了了，一切似乎都找不到出路了。

能量波：能量就是运动，它是一切存在的基础，能量的传递有一个最基本的方式——能量波，本章对基本的几种能量波作了根本的分析，提出了全新的概念。

1、光、射线

光的传播并不是光子以光速运动，而是光波以光速传递，是一种波的震荡传递。如果光子以光速运动，那么一切早就都被摧毁了，如果是光子以光速运动，它的冲力是巨大的，跟中子弹的高速中子是一个道理，一个光速运动的光子可以把地球打爆。光波是螺旋运动传递的波，它的旋转半径很小，所以看上去是一条直线，它的转速也很高，所以它传播的很远。这就像子弹的运动原理，子弹转速越高打的越远。光的折射充分证实了光波的旋转，这种旋转的扭力遇到一个来自一定方向的力时就会使旋转的光波产生改向，不同转速的光的折射角是不一样的。由于旋转的螺旋对周围场的影响，导致光波的扩散，转速越高螺旋越细，对周围场的影响越小，锋面越凸，光波越不宜散失能量，光波越不宜扩散，所以转速越高传播的越远。激光就是这样，激光的转速极高，波的锋面更凸，所以传播的更远，能量更强，更能穿过许多一般的光波不能穿过的场。射线的转速更高，锋面更凸，所以传播的更远，能量更强，更能穿过许多光波不能穿过的场。光波转速越高波长越短，锋面越凸。

光本身没有颜色，它只具有不同的波长，不同的转速，不同的锋面的凸度，我们的眼睛对光波的不同转速以及光波的不同波长以及光波的锋面凸度具有不同的分辨能力，并把它颜色化，所以我们看到各种颜色，眼睛的这种分辨能力如果出现问题，就会成为色盲，同样我们的眼睛对一些转速更高或更低的光波不具有辨别能力，所以我们看不到它们。射线我们看不到，就像超声波我们听不到一样。同样红外线、紫外线、电波、磁波、微波我们也看不到，就像我们听不到次声波一样。另外我们还有许多看不见的光，它们转速不是更高就是更低，我们的可见光只是一个很小的范围。不同波长的光的螺旋运动的转速不同，它的锋面凸度也不一样，导致它碰到一个斜面会出现不同的反射角，这就好像一个不同转速以及大小的乒乓球碰到台面会有不同的反射角，白光是由七种波长的光波混合组成的，所以用三棱镜就可以把它们分开，我们就看到七色光了。光的强度受光源光子的数量多少决定，数量越多光波的强度越高。光波有两极性，表现在它的方向性和直线传播性。光波具有扭力能和极小的冲力能，光的照射会生热就是这些力转化为震动力。热能就是一个震动力的能，热辐射就是一个震动力传递，它是震荡传播，上下左右前后作不规则震荡传播，所以热能传播的很近。植物光合作用就是利用了光的螺旋扭力，改变了分子场的螺旋运动平衡，使二氧化碳和水反应生成碳水化合物，同时释放氧气，如果用高压电电解二氧化碳与水的溶液相信也会有同效，会在正极生成氧气，负极生成碳水化合物，这要求极高的电压，加入催化剂可以提高电解效果。也可以直接用高压电电解液态二氧化碳，会生成碳和氧气。电解水生成氢和氧就是最好的例子说明。

光波的速度并不是不变的，它受场的影响，这跟声波的速度在水中和空气中不一样是一回事，我们的光速不变论是一种错误，这就像我们以前对声音的理解错误是一样的，以前我们认为声速不可超越，甚至认为超过了会出现生命危险，想来很可笑。速度本来就是一个运动距离相对于时间的相对数值，是表示一个物体相对于另一物体的运动快慢的，站在不同的角度看运动的物体，它的速度是不一样的。所谓的光速不变是不对的，应该是我们所在的宇宙局部的场的速度不变，随着处在宇宙场中的位置的改变，场的速度也在改变。根本没有不变的事物，只有绝对静止的虚，也就是绝对的不存在才是不变的。没有场的存在，光波就不能传播，光波在绝对真空中是不能传播的，它的传播需要借助场的传递。

黑色物体的整体场的转速最低，光穿过它释放的能量也最多，也最不易穿透它，光照到黑色物体表面遇到的减速也最大，所以释放的能量也最多。水为什么透光呢？因为构成水的水分子的场具有很高的转速，可以接近光波传递需要的转速，所以它可以传播光，随着杂质的加入，使场的整体转速降低，水也就更不易传播光了。有的晶体为什么可以透光呢？晶体的结构使场的排列更加一致，同时使场中的一部分的转速与光波的转速接近，这些部分形成一条条通道，这些通道使光波可以在这种晶体中传播，这种晶体也就更透光了。而其它的固体因为分子排列结构很乱，使场形成一个杂乱的排列，构成固体的原子的场的转速相对很低，低于光波传递需要的转速，它们形成的整体场的转速也就低于光波传递需要的转速，光波的能量有限，所以一定强度的光波在有的固体中就不能传播，随着光波的加强，就可以透过这些物体，光波在穿透物体的过程中会释放能量。射线具有更高的转速，具有更强的能量，所以它可以穿透更多的物体，射线对生物体具有破坏性，是应为它的转速太高，对周围的场产生更多的能量传递，能量打乱了周围场的平衡，使构成场的组织结构遭到破坏。它的传播也需要借助场的传递。

2、电

电波也是一种螺旋运动传递的波，它也具有两极性，表现为正负极性，它的传播也有方向性，这就构成了它的电流方向。它的螺旋运动转速比光波慢，波长也长一些，它的波的锋面也是凸的。转速

越高,电压越高,波长越短,锋面越凸。构成空气的原子中的量子转速比较高,导致整个场的螺旋运动转速较高,一般电波的螺旋转速比这个场的转速低,所以电波不易在空气中传播。高压电波的转速接近空气场的转速,所以高压电波有时就会击穿空气。如果电压再高电极会发出更强的阴极射线,那时能量就会以射线的方式传递出去,这些射线的锋面更凸。

电流大小受电源电子同向排列的数量多少决定,电子数量越多电流越大。电波的异极放电同电子的异极放电。为什么快速放电会发光呢?因为放电释放出大量的热能,使场的转速提高,达到光子转速,这个场就会成为光源,随着场的温度的更高,场的转速会更高,光的强度会更高。这也是高温物体发光的原因,同时光波又带走了能量,温度极高就会放出强射线。电的传播也需要借助场的传递。

3、磁

磁波也是螺旋运动传递的波,它是原子立面旋转轴两端(原子的两极)对外作用产生的扭力波。它同时具有一个平面扭力和一个立面扭力,具有一个平面旋转与一个立面旋转,它比电波转速更低,它的波的锋面也是凸的,它的前端基本没有凹陷的旋涡,它具有两极性,它的传播具有方向性。它同极相斥,异极相吸,这是因为同极的磁波对在一起,锋面中心旋转方向相反,导致相互摩擦,这个摩擦力使磁波的中心减速,使场中从中心到外围的转速出现递增,表现出斥力,立面旋转同向,出现相互加速,使场中的从中心到外围转速递减变成了从中心到外围转速递增,也表现出斥力,从而使磁体的极区的磁场表现出斥力,这就使磁体表现出同极相斥,这时构成斥力的介质是磁波。

异极相吸,是因为磁波平面旋转方向相同,使相互加速,使从中心到外围的转速递减加剧,同时立面旋转方向却是逆向,使相互减速,导致立面旋转的从中心到外围转速递减加剧,导致场的引力加大,表现在磁极区磁场引力加大,就表现出异极相吸,这时构成引力的介质是磁波。

线圈切割磁场为什么会生电呢?首先要有一个外力,磁场使线圈的场的旋转与磁场同步,外力使螺旋波的运动轨迹发生偏移同时提高了场的旋转速度,这就产生出了电波,就表现出电了。如果外力的方向不能改变螺旋波的运行轨迹,不能使运行轨迹发生偏移,就不能产生电波,就不会生电。像一条导线平行于磁力线并且运动轨迹也平行于磁力线,就不会产生电。线圈通电后为什么会形成磁场呢?是因为线圈的缠绕,使电流的方向改变,使电波的螺旋运动轨迹发生改变,使运动发生摩擦,降低了场的转速,改变了场的螺旋运动的运动轨迹,同时使场中产生出一个立面旋转扭力,使线圈表现出磁性。磁性的强弱受磁体场的螺旋波的转速影响,转速越高磁性越强,再高就表现出强磁波了,它会把能量传递出去。它的锋面是凸的,所以更宜穿透物体,同时对物体的扭力传递面很大,所以对物体传递的能量很大。超强磁波因为转速太高,扭力太大,原子受磁场影响,磁场会同向,立面旋转轴会与磁波方向平行,原子立面旋转扭力会被磁波的扭力加大,可以把物体的原子外形变成饼状,原子之间的结构被打乱,物体就会被撕碎,成为一团等离子体。磁场强度同时受磁体的大小影响,磁体越大磁性越强,磁场也应该有一个磁压和磁流,磁波转速越高磁压越高,磁体越大磁流越大。在磁场中磁体是同向排列的,一般磁场有一个范围,是因为磁波的平面转速相对低,所以它传递的距离相对很近。在没有原子只有量子的空间里磁波不能传播,因为量子没有磁场,所以它们所形成的场不能传递磁波,它可以传递光波。磁的传播也需要借助场的传递。

4、电磁波

电磁波就是提高了磁波的平面旋转速度,使它达到了光波的旋转速度,所以它传递得很远,同时它具有一个立面旋转,所以它与光波有了本质的区别,它可以不受方向限制,同时可以穿透更多的物体,同时我们的眼睛也不能看到它,这一切都是因为它具有一个立面旋转。电磁波的平面旋转速度越高,它的频率越高,传播的越远。超高频的超强磁流的电磁波的能量要超过强射线,它可以摧毁一切物质,超强 γ 射线有的就是超强电磁波,我们有时将射线与超强电磁波搞混淆了,有时也将电磁波与光波搞混淆了,甚至将很多光波或射线都一概认为是电磁波了。它们是有本质区别的,就是电磁波同时具有平面旋转与立面旋转,光波或射线只有平面旋转。一般电磁波和光波或射线经常处于一种近似的状态,导致它们不好区分。电磁波的传播也需要借助场的传递。

5、声波

声波是波浪前进的(蛇行前进),音频越高波幅越窄,由于波峰对周围场的影响,导致声波的扩散性很高,音频越高扩散性越低,传播的越远。超声波传的更远,次声波传的更近,同时次声波对周围的影响越大。声波不具有旋转运动,所以它的速度很低,传播的也很近。声波的传播也需要借助场的传递。

核反应、物质的凝聚态:核反应是构建一切的最基本的反应,它创造了各种物质,也创造了能量,也使物质和能量得以相互转化,核反应受场的影响,不同的场形成不同的物质凝聚态,物质的不同的凝聚态又形成不同的场,这就使物质形成各种不同的凝聚态和各种不同的场。

1、核裂变反应

在核裂变反应中,首先对原子加热、加压,放射性元素铀 235 只要稍微加热,就可达到核反应的临界状态,因为它的量子数很多,导致平面扭力极大,量子受热更加大了量子所在的平面上的扭力,使原子外形更近乎成一条直线,它的平面扭力和立面扭力近乎失衡,这时用一个高能中子去轰击临界

状态的原子，中子具有很大的平面扭力，这就更加大了原子的平面扭力，从而使它的平面扭力和立面扭力失衡，使外形近乎成一直线的原子向直线两端突然运动，同时具有一个极大的加速度，使原子中的量子的运动轨迹出现重叠摩擦，这就使量子的自身旋转运动出现减速，出现一个极大的减速度，这就释放出能量。这种摩擦发生在直线两端，摩擦使两端部分逐渐消失，直线两端是锥形的，锥尖部分是由原子中的最中间量子构成的，所以中间量子会逐渐消失。当能量释放后，平面扭力和立面扭力又重新建立起一种平衡，直线向两端的运动就会停止，核反应就会结束。

核反应产生高热，使环境温度始终维持临界状态就会继续反应，就会发生链式反应。只要环境温度够高核裂变反应就会继续，所以说不光放射性重元素会发生核裂变反应，低原子量元素只要环境温度够高同样会发生核裂变反应，低原子量元素要求更高的温度环境。单数原子量的放射性元素都是单数量子，原子中的量子链中都有一个中间量子，原子构成的直线更尖，锥尖部分更易产生摩擦，摩擦面更大，所以更易散失能量。而双数原子量的原子具有双数量子，量子链的中间是一对量子，它的原子外形虽然也是一条直线，但是直线两端更粗，更不宜产生摩擦，摩擦面更小，所以更不宜散失能量，它更不宜产生核裂变反应。核裂变反应中并没有放出中子，而是由于核反应释放的能量使场的转速提高，使场内的量子转速提高，有的量子达到中子的转速时就变为中子了。同时这些中子随能量流快速移动，就构成了快中子，移动慢的就构成慢中子。快中子具有很大的冲击力，可以更好的打破临界状态的原子平衡，使原子产生核反应。

核裂变后原子成为一个低一个原子量的原子，同时消失掉一个量子。这个量子生成大量的中微子、夸克等，这些中微子类构成了能量流。这个过程中消失的是一个量子，它化为了能量，核裂变反应是量子消失化为能量的核反应。放射性元素的衰变是一个非常缓慢的核裂变反应过程，核裂变反应堆是一个相对较快的核裂变反应过程，原子弹是一个剧烈的核裂变反应过程。

如果能量缓慢释放，同时始终维持链式反应的环境，则量子会慢慢的一个一个消失，这就是地球或稍大或稍小一点的行星的球核部位的运行状态。它是地球的地热、火山喷发等的能量来源，这个能量与地球对外散失的能量正好达成一个平衡，才造成了今天地球的相对平稳的形态。

核反应产生高热，我们利用这个环境可以制造出更多的元素以及它们的同位素。我们的元素周期表很不全面，我们还有很多的未知元素，应该说无数种，我们可以用它们生成更多的化合物，生产出更多的新材料，相信世界会更精彩。

2、核聚变反应

核聚变同样也是把低原子量元素加热加压到临界状态，这时它也表现出等离子态，这时原子外形也成一条直线状，直线具有可重叠性，这就使两个原子可以合为一个原子，这时一个原子中出现两个立面旋转扭力，受宇宙场的影响会释放掉一个，这个扭力会转到各个量子身上，这时原子内的平面扭力远远大于立面扭力，量子会自我调整，各自释放出一部分能量，从而达成一种新的平衡，这时直线向两端突然快速运动，这就使直线两端产生更大的摩擦，摩擦面更大，使量子自转的速度降的更快，这就使量子自旋运动具有一个更大的减速度，它就会释放出更大的能量，同时它的能量释放更快，质量变为能量的比率更高。而核裂变中场的温度与压力相对于核聚变中更低，与外界的温度压力差更小，所以能量对外释放相对缓慢。氘和氚聚合成 5 个量子的元素，但是外界条件不允许这种元素存在，所以氘和氚只能发生生成氦的核聚变反应，这个核聚变反应中同时释放一个量子的能量再加一个立面扭力的能量再加一部分量子自身能量调整释放的能量。所以核聚变中释放的能量远远大于核裂变中一个量子相对缓慢的释放的能量，核聚变是原子立面旋转消失化为能量再加多个量子消失化为能量再加多个量子自身能量调整释放的能量的核反应。氘和氚会聚变为氦元素，氦和氦会聚变为 6 个量子的元素，它是一种新元素。单数量子的元素在核聚变反应中由于外界条件使它们无法存在，原子中多出的单个量子都会化为能量。

3、核聚合反应

高原子量元素因为它的量子数更多，平面扭力更大，外形更椭圆球化，所以更易达到核聚变的临界状态，但是前提是要有一个更大的压力，因为高原子量元素的量子数更多，它所形成的直线更粗，要重合在一起需要更大的压力，但是可以部分的重合，生成一个稍高一点原子量的元素。像铀 238 接受一个量子后生成钚 239 就是这样，但是这个过程没有立面扭力释放，也没有量子消失化为能量，所以没有发生聚变反应，只是量子自我调整释放了一点点能量，这就是各种元素形成的反应，我称它聚合反应。它是宇宙中最重要的一个核反应，它不是释放大量的能量而是产生新物质，它是构成一切的桥梁。它产生了各种元素，它使低原子量元素转为高原子量元素，从而能够产生核裂变反应，反应后又生成低原子量元素，又通过聚合反应生成高原子量元素，就这样周而复始的进行着，最后代换成的低原子量元素又可以发生核聚变反应，再生成高原子量元素，又循环上面的反应过程，最后把物质全部转为能量，同时这个过程中也生成各种元素。

低原子量元素需要更高的温度和压力才能生成高原子量的元素。高原子量元素却不用压力很大，比如铀 238 很容易就可以生成钚 239，钚 239 应该是一种新的元素，它大部分都是同位素，因为组成它的这么多的量子要实现同向排列很难，同时它具有单数量子，所以本身就是反射元素，外界条

件更不利于它存在，所以它是强放射性元素，所以钚 239 会很容易发生核裂变反应。钚 238 是在地球内部很多的物质，它的同位素大部分都发生了核裂变反应。它本来也可以继续反应，但是随着地球内部的运动，它被抛出了反应区，由于它的相对稳定，最后才保留了下来。用它可以很容易生产出钚 235 以及钚 239。钚 235 和钚 237 应该分别都是一种新的元素，它们也有很多同位素，它们本身也是单数量子的放射性元素。钚 236 也应该是一种新元素。

4、氢原子的核裂变反应、核反应中物质是怎样化为能量的

氢弹的爆炸并不完全是氘和氚的聚核反应，还有铀原子生成其它原子的反应。有的原子又同时发生裂变反应。氢弹爆炸是一个核聚变与核裂变同时发生的反应，所以它释放的能量巨大。我当时不知道氢弹的结构，只知道是用中心的原子弹爆炸点燃外层的氘和氚的核聚变反应，当时我想用钚 238 包裹氘和氚，利用核聚变反应再点燃钚 238 的核裂变反应不就可以大大提高核弹的能量当量了吗，我当时还很兴奋，以为自己发明出了比氢弹能量更大的核弹，结果上网一查氢弹的资料才知道三项弹早就有了，自己在感到失望的同时也感到高兴，它充分的证明了我的理论的正确性，试问如果三项弹没有的话，我岂不是设计出了三项弹。

超新星爆发就是在发生着氢原子的核裂变反应。氢原子如果温度够高的话也会变成一条直线，而直接发生核裂变反应，从而发生量子消失，而化为能量，它的反应过程更剧烈，它释放的能量更大，基本等于两个量子完全释放的能量，这个反应要求更高的条件。

能量与质量在核反应中相对守恒，核反应中物质只分解为数量有限的中微子、夸克类，也就是说没有完全变为能量，核反应所生成的中微子、夸克类数量越多，质量变为能量的比率越高。核反应中压力温度递减越快反应越剧烈，生成的中微子、夸克类数量越多，质量变为能量就越多，释放的能量也就越多。中微子、夸克类可以无限分割下去，所以质量化为能量的比例没有定值，无法计算一定质量的物质可以化为多少能量。所以能量、质量都是相对的概念。核裂变反应以及核聚变反应都是把物质转化为中微子、夸克类构成的能量流的反应，它们都伴随着量子的全部消失或部分消失，量子消失化为的中微子、夸克类的数量越多，释放出的能量越大，中微子、夸克类可以无限分割，分割数量没有极限，所以一定质量的物质转化为能量的多少也没有极限，没有定值。只能是在相对的条件相对数值的质量的物质转化为相对数值的能量。

5、强磁场作用下为什么难以实现核聚变反应

强磁场作用下为什么难以实现核聚变反应，是因为原子的磁场两极就是原子的立面旋转轴的两端，强磁场使原子的立面转速提高，立面扭力增大，导致原子外形更加扁圆球化，表面的旋涡也变的很浅，直至平掉，同时它的量子自转轨迹成为极度椭圆，对外不能表现扭力，所以整个原子对外不表现电性，我们错把它当成了电子脱离了原子核，我们传统的等离子理论是错误的，在强磁场作用下的等离子体 and 高温下的等离子体是不一样的。强磁场作用下原子外形是扁球形或饼状甚至达到平面状，极点在饼的圆心部位。在高温下原子外形是更加椭圆球状甚至达到直线状，极点在线的两端。两条直线具有重叠性，相重叠会释放出立面扭力，从而发生核聚变反应。而两个平面虽然也具有重叠性，但是它们要实现重叠要求更高的条件，首先要求两个平面要同心，因为平面面积较大，所以要实现两个平面同心变得很难，这就是托可马克技术到现在难以实现核聚变反应的原因。强磁场作用下的原子与超低温作用下的原子外形有些相似，都是扁球形或饼状甚至达到平面状，使原子中的量子外围产生摩擦，使原子释放能量，但是难以实现核裂变反应或核聚变反应，原子能量释放相对缓慢，强磁场可以使氢原子相对于其它元素更易释放能量，因为氢原子只有一个量子构成，它的平面扭力最小，只要对立面扭力稍微加大，就会打破平面扭力与立面扭力的平衡，当磁场达到一定强度时可以使氢原子发生近似于核裂变的反应，但是反应强度比核裂变反应要弱的多。

6、凝聚态

导体的低温超导性是因为低温使量子转速降低，液氮的超导性就是因为低温使构成氮原子的本来可以传递光波的量子的转速降低，使量子从中心到外围转速递减加剧，使量子场收缩，同时使立面扭力大于平面扭力，使原子形成一个扁圆球状或饼状，原子外形使原子之间更没有空隙，原子之间的交界处更小，几乎没有交界处，原子排列更加紧密，使整个场的密度更加一致，场中的每一处速度更加一致，使整个场近乎形成统一的均匀的一个场，电波在速度不一致的场中传播会与场发生能量传递，导致能量损耗，电波在一致的场中传播更加没有阻力，更没有能量损耗，整个场的螺旋运动转速更接近电波的螺旋运动转速，更易于电波的传导，这个场就形成了超导体。这样的场具有高度的一致性、均匀性、整体性、就像是一个整个的原子，它就是玻色——爱因斯坦凝聚态，它被称为物质的第五态，也可以称作物质的超低温状态。

氮的量子数只比氢多，氮液的温度又是最低的，导致氮液中氮的原子外形更不同于周围的原子外形，氢原子由于是单个量子的原子，它更易散失能量，使量子从中心到外围转速递减更快，使它比氮更易形成液体，氮原子具有两个量子，氮应该比氮更难以形成液体，液态氮应该比液态氢温度更低。液氮表现出许多奇特现象，像液氮的膜移动现象，也是一种超流现象，是因为在那个低温下，各种原子的外形都发生了变化，外形由椭圆球变成了正球或扁球或饼状。旋转轴的两极跟外围场的扭力也发

生了变化,原子的电荷也发生了变化,各个场的效应都发生了变化,在那个温度下氢原子更加扁球化,球的旋转外延对外围的摩擦力更大,就像旋转的轮子,所以它会四处滚动,同时因为量子从中心到外围转速递减加剧,使原子相互之间的引力更大,在引力场的共同作用下就表现出奇特的膜移动现象。液氮不但是超导体,它也是超流体。

物质处于第五态时都会变成超导体,低原子量元素在低温下会形成第五态,高原子量元素难以形成第五态,只有在超低温下加强磁场才能形成第五态,很多高原子量的元素在超低温下会形成固体,这就要求用强磁场把它们分离,强磁场作用下还会使高原子量元素形成的第五态物质成为超流体。超低温状态的原子随着温度的不断下降能量逐渐释放,随着温度的继续降低,当达到绝对最低温度时原子就湮灭了。

超高温形成的线状外形的原子形成的等离子态,就是物质的超高温状态,它就是物质的第四态,物质在第四态下受到超高压就会发生核反应。常温下的物质形成气态、液态、固态称为物质的基本三态。

至于物质的第六态费米子凝聚态是高原子量的原子在超低温下形成固体结构,物质在超低温状态下受到磁场能量以及光波能量干扰,使局部原子的场与整体场的速度发生改变,因为场的局部不一致性,使它的结构不牢固,非常脆弱,很易碎。严格的讲第六态物质是高原子量元素在超低温下形成固体,固体没能被磁场分离,形成的一种介于超低温固体与第五态物质之间的一种物质态。

物质还有第七态,它是物质超高温状态下受到强磁场干扰形成的,它与超高温状态下的等离子态的区别是:原子不是线形状,它的立面旋转很快,使它的立面旋转扭力与平面旋转扭力达成平衡,它的原子外形基本与常温气态物质相似,只是原子具有更高的活性,它所形成的场具有更高的速度,这个场本身也是强射线源,这种射线对一切常态物质具有更大的能量传递,对生命体会产生致命的打击。如果同时伴随着超高压就会形成超固态或中子态,它就是白矮星或黑矮星的物质态,中子态与超固态的区别就是磁场更强,压力更大。

物质还有第八态,就是常温物质受到强磁场作用形成的等离子态,它的原子外形与超低温状态下的物质原子有些相似,只是原子立面旋转速度更高,它的立面旋转速度达到一定程度会使原子释放能量,如果温度始终不变,磁场强度逐渐加强,原子会不断的释放能量,直至原子消失。这个过程中温度一旦上升,原子的平面旋转扭力与立面旋转扭力就会达成一种新的平衡,原子就会停止释放能量,这就是托克马克技术不成功的原因,因为托克马克技术产生放电后,使原子所处的场的温度大幅上升,使达到能量释放状态的原子的平面旋转扭力与立面旋转扭力达成一种新的平衡,放电中的原子也就停止放电了,所以托克马克技术中出现放电后马上就停止放电了。

物质还存在第九态,它就是固体物质的结晶态,比如碳中的金刚石,它与石墨分别是碳元素固体状态下的两种不同的形态,物质在一定的条件都会形成结晶态,只要温度够低,任何元素都会形成固态,任何元素在它的固体状态下都会形成第九态物质,随着技术的进步我们会制造出更多的第九态物质,它们有的硬度会超过金刚石无数倍。第九态物质中很多物质处于固体与液体临界状态时就表现为液晶态。

前面所说的物质的九种态都是在场的速度稳定的情况下形成的物质态,还有一种是物质原子在场中受到巨大加速度或减速度形成的,它就是物质的第十态,它是物质原子处于动态形成的一种态,这种态的物质更易与周围场发生能量交换,原子本身更易发生核反应。

场的立面旋转存在巨大加速度时,使原子的立面旋转扭力相对与外围场变小,使原子的平面旋转扭力相对大于立面旋转扭力,会使原子形成线状外形,这种原子如果再突然受到高温高压影响就会发生核反应,强磁场可以提高原子的立面旋转速度,如果设计一个强磁场,同时在它的边缘紧挨着设计一个高温高压区,让原子突然进入强磁场,并且马上离开强磁场进入高温高压区,就会使原子在高温高压区发生核反应,托克马克中的突然大量放电就是碰巧形成了这个过程,但是托克马克的设计却不能使这种过程不断发生。

如果场中的平面旋转存在巨大的加速度,就会使原子形成饼状外形,当达到一定强度时就会使原子发生能量释放,这种能量释放相对缓慢,跟前面提到的氢原子在强磁场作用下的能量释放有些相似,核裂变反应更多的释放出平面旋转扭力,使场中的平面旋转加速,使场中的平面旋转产生巨大的加速度,使场中的原子相对缓慢的释放出能量,随着能量释放使场中的温度提高,又使这种能量释放结束,所以核裂变不能使核反应变得更剧烈,核聚变反应中释放的是立面扭力,使场中的立面旋转加速,使场中的立面旋转产生巨大的加速度,这就使场中的原子更多的形成线状外形,它们更易产生核反应,所以氢弹可以点燃周围的铀 238 原子,使它们发生核反应,氢弹蘑菇云的外形与原子弹蘑菇云的外形有区别,正是因为它们各自场的平面旋转与立面旋转的速度比例有区别。

如果平面旋转与立面旋转都具有巨大的加速度,就会使原子中的量子从中心到外围转速递减变慢甚至消失,使量子分离,就会使原子发生剧烈的核反应,氢原子的核裂变反应释放出相等的平面扭力与立面扭力,所以与一般的核裂变反应不一样,它的反应更剧烈,超过核聚变反应强度。原子突然进入高温高压环境中,受到场中巨大加速度的影响就会发生剧烈的核反应。

场中的平面旋转存在减速度时与场中的立面旋转存在加速度时是一样的，场中的立面旋转存在减速度时与场中的平面旋转存在加速度时是一样的。场中的平面旋转与立面旋转都存在减速度时，原子会快速的释放能量，原子突然进入超低温环境就会快速的释放能量，释放的能量又会提高温度，所以能量释放不会太快速，不会发生核反应，温度达到绝对最低温度时原子就会湮灭掉，这个过程中不会发生剧烈的核反应，表现是无声无息的消失。

以上都是物质处于原子状态形成的凝聚态，还有一种物质都处于量子状态时形成的凝聚态，高密度、高压时形成了黑洞中的物质态，物质在黑洞口的吸积盘中全部化为了量子与能量流，低密度低压时形成了常规的真空态。

还有一种由中微子或夸克形成的凝聚态，高密度、高压时形成了宇宙中心的物质态，它是一个超高速度的能量流，它也是超光速的，这种能量流可以穿过任何物质，可以不受任何物质的阻挡。低密度低压时形成了没有原子、没有量子的真空，只有中微子、夸克类，它是介于常规真空与绝对真空之间的真空，它就是宇宙的外壳，最原始的空间也是这种凝聚态的。

宇宙、多维空间：宇宙的结构是什么样的呢？宇宙的本质是什么样呢？还有很多未知的宇宙之谜，使我们感到无限的困惑，本章找出了上述问题的具体答案。

1、极大、极小

要论述宇宙，首先要搞明白极大和极小，极大和极小是表示空间的，是相对数值的绝对表示，是一种错误的表示方法，是两个定值，只要它是一个定值，那么它就不能算是极大的或极小的，所以是不能成立的，空间是相对和绝对并存的，永远也没有定值，只有静止的虚也就是0才是一个定值。

大和小是个相对的概念，大相对于小是大的，大相对于另一个大也许就是小的了。而极大是有极点的，极小也是有极点的，当突破这个极点时，极大和极小都不成立。那么这两个极点在那里呢？首先它们都是正数值，极小到0的距离是极小的，而只有距离为0时才是距离最小的，所以极小点就是和0重叠的，也可以说就是0。而极大与0的距离是极大的，距离是无限的，因为只要有限就不能算极大，这就造成极大是无限的，也就是没有极点，这个极点是永远也不存在的，只能是无限大，所以极大也是不存在的。只有在静止的虚中，极大点才能存在，它和0点是重叠的，这时极大=0=极小，这时一切都不存在，一切都是虚的，是一个绝对的静止空间，它是不存在的。所以说极大和极小都是不存在的。

我们可以这样理解：在绝对的虚中存在着极大的空间，但同时它又是极小的，同时它又是不存在的，所以一切都是绝对不存在的。而只有在相对与绝对并存的空间里，无限小和无限大才能相对存在，它们永远不能成为一个定值，这就是圆周率计算不到头的根本原因，同时我们的数学都是一些相对数值，根本不存在绝对值，这就是1+1为什么不等于2的根本原因。

2、宇宙的整体外形以及宇宙的相对膨胀

首先我们来说一说宇宙的整体外形，它是无限大的，又是无限小的。站在它里面看它是无限大的，站在它边缘看它又是无限小的，在它外面看它又不存在的，这似乎很矛盾，其实不然。宇宙存在一个无限大的引力加速度，并且这个引力加速度是从宇宙中心向宇宙外围递减的，宇宙是一个自旋的球体场，场的转速从中心到外围递减，场内的一切都在做复杂的螺旋运动。由于引力加速度的递减以及螺旋运动的作用，使我们不管向哪个方向运动都要做很大的功，付出很大的能量，这就使我们的空间很大，同时这个空间也可以容纳下更多的物质，一切都是相对的，一个物体大是相对于一个小的物体而言的。宇宙中的一切运动就好像在水流中的物体，相对于水流是在运动，但相对于岸上却是静止的，光速虽快那是相对于它周围的场，相对于宇宙这个整体场却是静止的，我们的空间就是这个高速流动的场构成的，我们感觉不到运动是因为我们也在做同步运动，就像在飞行的飞机上我们感觉不到飞机运动一样。宇宙的无限大是相对的无限大，它不是绝对的无限大。

至于红移现象，那是由于光波的引力红移以及宇宙的引力加速度的不断增加造成的内部空间相对膨胀造成的，光波始终在一个流体场中运动，这个流体存在加速度或减速度，光波从宇宙中心向地球运动时，光波在一个具有减速度的场中运动，这就使在地球上看到光源在加速远离地球，这就出现了光源发出的光在地球上出现了红移现象。光波在通过一个具有减速度的场时，光波也会减速。宇宙是在相对膨胀的，不是绝对膨胀。宇宙不断的相对运动，运动距离在相对不断增加，能量也在相对不断增加，能量并不对外散失，能量在不断相对积累，能量也是相对的，不是绝对的，能量积累也是相对积累。能量使它的中心转速不断相对提高，使它中心的引力加速度在不断相对增加，导致引力加速度递减相对加剧，导致内部空间相对增大，转速递减加剧导致对外作用相对减小，所以宇宙从边缘看是在变小，这也是宇宙演化的根本原因。宇宙的内部空间还会不断相对增大，永远不会停止。这种相对增大相对产生出更多的夸克、中微子类。原子、量子的场并不增大，它们能够自我调整，对外不断的释放出中微子夸克类，从而使自身始终维持一种平衡。能量、质量、都是相对的，它们的增长也都是相对的。

我们的身体也受到这种影响，我们生命的进化以及肉体的衰老都是由于这种影响造成的。这种增大使我们身体中的原子之间产生出更多的夸克、中微子类，使原子之间的相互作用改变，互相之间的

连接受阻，这就使我们身体的整个场都在变化，这就造成了我们的衰老。如果我们使自身运动变慢，则场的变化也变慢，那么我们就衰老的更慢，这也是寒冷地区的人们更长寿的原因。如果我们搞一个装置可以把身体里的夸克、中微子类清除掉，就可以延缓我们的衰老。用磁场作用就有一定效果，这也许就是磁疗的原理吧。还有一个方法有待试验：即制造一个埃及金字塔形的居室，塔的底面是正方形，塔的塔高与底边的比例为 $(\sqrt{2} \div 2) : 1$ 。我们处在金字塔塔高的黄金分割处即：从塔底向上塔高的 0.618 处，这里大概是以塔内各面为边界形成的球体的中心与以塔的底面边长为球半径形成的球体的球心的连线的中点处，该处是众多的能量汇集的区域，这是由塔内的几何结构造成的，这里是中微子、夸克类与原子的分离区，如果可行的话，在这里可以将我们身体中多余的夸克类清除掉，可以使我们倍感精力旺盛，可以大大延缓我们身体的衰老。

3、宇宙的起源

今天的宇宙的无限人就是这样不断的相对增大造成的，它的开始确实是一个相对的奇点，不是一个绝对的奇点，但是从来就没有发生过爆炸。宇宙是从一个相对的奇点不断的相对演化而成的，所以说宇宙没有起源点，因为起源点是一个绝对的概念，绝对的东西是不存在的。这个奇点也只是相对于它现在的空间而言的，再过 140 多亿年或更长一些的时间，再看我们现在的宇宙，它也是一个奇点。我们的长度单位也只是一种相对的长度单位，没有绝对的长度单位。宇宙本身就是运动产生的，时间就是纪录运动的，时间本身只是一个度量制，它没有开始也没有结束，它没有运动，所谓时间的增长，是指运动的距离增长。运动的方向是随引力的方向向球心运动，140 亿年后，现在的空间的一切都运动到宇宙的中心区域了，那时站在我们现在的宇宙位置看今天的宇宙，它就变成了一个奇点。太阳的位置是不变的，但是它的一切物质和释放的能量都在向宇宙中心运动，140 亿年后的太阳上的物质早就不是现在的物质了，所以说太阳也在向宇宙中心运动，它的运动不是整个的一起走，而是分散的走。

今天看宇宙是起源在 140 亿年前，140 亿年前看那时的宇宙同样是起源在它的 140 亿年前，以此类推永无止境。同样 140 亿年后看宇宙，同样是起源在那时的 140 亿年前。那我们是不是与过去和未来同在一起呢，答案是对的，是同在一起，因为时间本身只是一个度量制，它没有开始也没有结束，没有过去、也没有未来，也没有现在，只有运动存在走过的，没有走过的和正在走的。过去和未来的场相对于现在的场都存在虚中，这也是空间是由相对与绝对共同构成的具体表现。

如果把一段运动轨迹分成无数段，每一段距离无限小，如果每段距离为 0，那么在每段距离中就不存在运动。现在我们来举例说明一下：有 3 个运动轨迹的点是紧挨着的，第一个点为过去的，第二个点为现在的，第三个点为将来的，我们处在第二个点，我们会发现第一个点和第三个点我们都看不见，我们只看到第二个点，并且一切在这一瞬间都是静止的，这一切马上就成为过去，我们马上就进入了第三个点，由此可知现在只能存在一瞬间，它随时都在变为过去，同时随时都在变为未来，也就是这三点组成了无限小的一段，它们不能分开，一旦分开就变为静止的了，就成为虚了，这三个点的不可分割性也更说明了我们所处的宇宙是一个三维空间。运动在每一个点上都是静止的，现在就是实，过去和未来都是虚。实在随时变为虚，虚也在随时变为实，其实我们感知到的一切都是过去的和现在的组合体，因为任何事物或能量传递到我们大脑或仪器中都有一个时间差，它们有的更早一些，有的更晚一些，正是这种早晚的重叠构成了一个场，它是一种重叠，它们共同组成了我们感知到的现在，真正的现在我们是感知不到的，只有我们的意识始终与现在同步，它同时又在感知过去，它本身又是虚的，所以说一切本来都是虚的，正所谓万般皆化境。我们不能靠运动进入从前，只能靠运动更快的或更慢的进入未来，这也是空间具有两极也是方向即阴阳的具体表现。运动具有方向性，所以时空具有不可逆向性。

我们所感知的时间只是构成我们自己的场的运动，构成我们自己的场每时每刻都在运动，都在做旋转运动，它有一个转速，我们用这个转速去跟别的场的转速比较，而得出了快慢，从而得出了速度，得出了长短，从而得出了距离，得出了空间，所有这一切只是相对于我们这个场相对存在，它们其实是绝对不存在的。如果我们调整自己场的转速，就可以改变这种相对比例，就可以改变空间大小，我们如果绝对静止，空间相对于我们就是虚的 0，如果我们场的转速很快，那么空间相对于我们就很小，我们会感觉时间过的很慢，觉得一天会变的很长。如果我们场的转速很慢，空间相对于我们就很大，我们会感觉时间过的很快，一会儿就过去了。这也是我们心情好时感觉时间过的很快同时感觉海阔天空的原因。我们良好的睡眠状态下，一觉醒来感觉只是一小会儿，其实已经过了好几个小时了。我们可以利用这一点制造一个场，调整它的转速，让它的场的转速很快，就可以快速的完成空间旅行。子弹转速越高可以速度越高就是这个原因。

我们每天都在走向未来，只是每个人走的快慢不同。我们通过调整自身运动可以更快的或更慢的进入未来，但是通过运动却不能回到过去。我们人家各自场的运动都是圆周运动，我们的运动如果放慢，那么周围的一切相对我们就更快，大家都在同时走向未来，同步到达未来，在这个过程中，我们所做的运动要小于周围场所做的运动，那我们就用比别人小的能量走完了这个距离，就使我们更快的进入到未来。

禅定就是让我们实现这种能力的很有效的方法，历史上很多先人就是练虚、静，从而使自己的生

命延长了，这就等于比别人用更少的能量更快速的进入了未来，历史上有很多先例，他们不但延寿还大大提高了自己的智慧以及能力，历史上的伍子胥一夜白头正是一个反面例证。

越是高级动物寿命越长，低级动物寿命越短，就是这个原因。

时间是描述运动的，运动具有方向性，我们不管向哪个方向运动，只要是运动，就必然存在走过的和正在走的运动轨迹，运动轨迹不可能抹掉，也不可能重新走，所以我们永远也不能回到过去，所以历史永远不能改写。那种认为可以时间旅行的观点是建立在时间是运动的观点基础上的，是不对的。时空具有不可逆向性。我们永远也不能回到过去，但是我们却可以更快的或更慢的进入未来。

宇宙的运动本身就是圆周运动，圆周运动没有起点也没有终点，所以宇宙没有起源点，也没有结束点。它只是相对的起源于一点，不是绝对的。它在不断的演化，演化包括进化和退化，在宇宙里面到处都在进行着进化、退化，又进化（进化停止就是绝对的静止，通过静止又转为退化，退化停止就是绝对的静止，通过静止又转为进化），生、死、又生（死就是绝对的静止），这一切都在同步进行，在一个区域是在进化，在另一个区域却在退化，一个在出生，一个又在死亡。一切都在做着复杂的螺旋运动，正是这种局部区域的开始与结束，代替了整个场的开始与结束。

宇宙的起源只是一个相对的起源，它没有绝对起源点，这就好像圆周率没有绝对值一样。它的绝对起源点就是虚，就是中心的绝对静止的球心，它通过宇宙的自转轴心与外围绝对静止的虚相通，我们到达宇宙外围绝对静止的虚中的同时也就进入了宇宙的中心，也就是向宇宙外围运动，通过宇宙外围绝对静止的虚可以过渡到宇宙中心，所以说宇宙的开始点与结束点合在一起，它开始的同时也就结束了，它没有起源点也没有结束点，它只有相对的运动，只有相对的空间，它的绝对就是根本的不存在的虚。一切本是化境，其实都是虚的，都是根本不存在的。生命本是虚的，一切本是虚的，一切只是相对的存在罢了。宇宙是相对存在的，绝对不存在的，所以它没有绝对的起源点与终止点，它只存在相对的起源，它具有相对的不断演化。一切都是由于重叠构成的，都是由虚与实重叠构成的。虚与实是不可分割的。

由于转速递减太快导致对外扩张快速结束，导致整个场对外作用为0，宇宙的外围大小始终是一个0，始终不变，内部空间却在相对的无限膨胀，这也是它同时存在相对与绝对的具体表现。宇宙的周围是虚，是一切都不存在的虚，宇宙也是不存在的，这就好像看远处的物体，越远越小，再远就什么也看不到了，这段距离也是宇宙的引力加速度递减太快造成的，宇宙中心的引力加速度是无限大的，它递减的速度也是无限快的，所以说我们即使在宇宙的边沿上，看宇宙也是离我们无限远，这时看宇宙是无限小的，当突破这个边沿时，再回头看宇宙是绝对不存在的，这时我们就处在绝对的虚中了，因为在绝对的虚中一切都是不存在的，所以宇宙也是不存在的，它只是相对的存在于自己制造的场中罢了，宇宙是有形无边的。

虚里面是没有一切的，没有远近的，没有大小的。它绝对没有一切。我们从绝对的虚中想再回到宇宙中是不可能的，我们从宇宙中想进入绝对的虚中也是不可能的，这是一道不可逾越的界线，这道界限也是不存在的，任何物质都是不能进入虚中的，但是任何物质所以得以存在的宇宙却存在于虚中，物质永远也进入不了虚中，因为虚本身就是不存在。但是它却是由众多的宇宙多维重叠构成的，所以说众多的宇宙都化为了虚，也可以说一切的绝对本质都是虚。

虚与实是不可分割的，虚构成了实，实同时又构成了虚，它们相互依存，有了虚的同时也有了实，它们是并存的，它们的重叠才构成了一切，一切既是虚的也是实的，虚在随时变为实，实也在随时变为虚。一切开始的同时也就结束了，一切只存在相对的开始，也就是说相对于未来它是开始，而相对于过去它又是结束，宇宙的起源就是这样，这些充分说明了一切都在做圆周运动。

一切都是开始于一种脉动，我们前面已经讲过，它创造了介于虚和实之间的亚物质：元，它是构建一切的基础。元是介于虚实之间的亚物质，它可以无限分割成众多的元，却不可无限叠加成一个更大得元，宇宙就是起源与元，由于元的无限分割使宇宙不断演化，不断的产生出各种场，它们又不断的凝聚产生出各种凝聚态的物质，逐渐的演化成今天的宇宙。

元是介于虚和实之间的，一切的起源既不是起源于虚，也不是起源于实，因为虚、实都是不能单独存在的，正是这个原因才诞生出了介于虚实之间的元，元既不是真正意义的虚也不是真正意义的实，它是介于虚实之间的。

虚中有实，实中亦有虚，所以一切只能存在于虚实之间，也只能起源于虚实之间。一切的绝对本质都是虚的，一切的相对本质才是实的。一切的绝对性就是等效平衡，虚的根本就是等效平衡，等效平衡又存在于一切事物中，正是等效平衡原理在虚与实之间创造了元，介于虚实之间的元构建了一切，虚产生了实，实也产生了虚，虚与实又共同产生了元，元又产生了虚与实，它们三者是相互依存的，没有元既没有虚、实，没有虚、实也没有元，它们是一种三本位的关系，正所谓三生万物。由此可知一切都是三个点构成的。

一切的绝对本质是虚的，也就是没有一切的，所以空间的一切也是没有边的，是绝对没有边的。一切的相对本质是实的，所以一切也是相对有边的，也就是说相对于局部的空间是有边的。

4、本宇宙的结构、大爆炸理论的错误原因

本宇宙的结构，首先宇宙是个球体，它的结构跟地球的结构很相似，在球心区是绝对静止点，它就是宇宙的中心，它通过宇宙的自转轴的轴心与宇宙的外围绝对静止区相通，所以说到了宇宙外围就到了宇宙中心。在球心的外围包着一层高压区，它高速旋转，运动轨迹是一种非常复杂的高速螺旋运动，它的转速无限高，应该是超光速，它的直径无限小，与量子中心环的直径差不多，压力无限大，压力来自外围的引力和来自中心的离心力，它的温度无限高，它的外层是黑洞区，这里压力稍低一点，压力从中心向外围递减，它的温度比中心环区稍微低一点，速度也稍微低一点。黑洞区向外放射状的螺旋状的延伸出一条条旋涡洞，它们就是传统的黑洞，它们是快速摆动的，黑洞口不停的摆动，时隐时现，时深时浅，它周围的场也是快速运动的。虽然它们都发着强光，但是由于周围场的速度超过光速，光波不能传递出去，导致在宇宙中心出现一个光线的盲区，在盲区的周围发出强射线，这就使我们得出了错误的宇宙大爆炸理论，它是一个完全的错误：光波从宇宙中心盲区的边缘到达我们地球，需要 140 多亿年左右，从盲区边缘发出的光波具有很强的射线特点，光谱符合大爆炸发出的光谱条件，又加上盲区的存在，盲区就好像爆炸后的扩散区，这一切都像发生过大爆炸，致使我们得出了错误的宇宙大爆炸理论。

黑洞的外端连接着各大星系的中心，宇宙中的所有星系都在一个球面上，这就好像地球的地壳，各大星系就好像地球的大陆板块，它在宇宙场的作用下作旋涡运动，银河系就是一个大旋涡，旋涡中心直通黑洞。在旋涡的上方还有一些小的恒星，它们与下面的旋涡构成了银河系的盘状外形。太阳系是一个小旋涡，星球层的位置大概在宇宙球体半径的黄金分割点上，内段大于外段。我们每天晚上看到的宇宙都是宇宙这个球的内层，也就是看到的是星球层构成的球体的内球面，这个球体的每一个部位都在运动，从内往外运动速度递减，从里面传出来的光波是在一个减速的流体上运动的，这就导致我们感到光源在离我们而去，红移也正是因为这样造成的。黎明前的星星快速移动以及黎明前的黑暗现象就是地球的自转使我们的视线快速的划过星球层，那时我们看到的快速移动的星星就是离我们最近的星体。白天我们转到了宇宙这个球的外面，天上的星星应该很少，也就是几颗比太阳不知小多少倍的小星星，在日全食的时候，天上就很少有星星。我们平常总以为太阳把星光都盖住了，所以看不到星星，这又是惯性思维给我们带来的错误。星球层正好处在宇宙中心向外释放的能量运动的加速度与减速度的分界区。任何能量释放点对外释放能量都有一个运动加速区与一个运动减速区，它们之间存在一个分界区，在这里是匀速运动，场不存在加速度也不存在减速度，没有能量释放也没有能量吸收。

星球层往外是粒子层，那里存在大量的粒子，里面是氢原子多一些，越往外越稀薄，这就好像地球上的大气层，再往外层就只有量子、中微子、夸克类了，它就像地球上的平流层。再往外就只有夸克、中微子类了，它就像地球的太空层。再往外就脱离这个宇宙了，场的运动也就降为 0 了。它就像地球的外太空层，不受本宇宙的引力场作用了，它那里还有无数个宇宙。单个宇宙就是众多的物质作流体运动形成的，小到元，大到星球，它们形成了一个整体的场。

5、多个宇宙构成的多维空间就是虚

在本宇宙的外围还有另外的宇宙，它们和本宇宙紧密的联结在一起，它们场的交汇处就是所谓的时空隧道，从那里可以进入另外的宇宙，我们现在观测到的很多遥远的星系，有的就是另外的宇宙。宇宙有无数个，在每一个单独的宇宙中，去除宇宙中心和自转轴心部分，剩余部分空间才是本宇宙的实的空间部分，它们都是三维空间。在宇宙的中心、自转轴心、外围的虚里面存在无数个宇宙，在每一个宇宙中心都有无数个宇宙，每个宇宙相互之间都相对存在于对方的外围，也相对存在于对方的中心，它们之间不存在绝对的边界，相邻的两个宇宙是相通的，每个宇宙都是相邻的，相邻的两个宇宙分别在对方的外围，也分别在对方的中心，它们相互之间不存在相对运动，众多的宇宙共同构成了总空间的多维性，多个宇宙共同构成的空间是多维空间，是无数维的空间，是层层相套的，互相之间是你套着我我又套着你，是相互相套的，是非常复杂的，无数维的空间不能形成相互之间的相对运动，不能形成一个统一的场效应，它形成了三个点的绝对重叠，即两个对立点和中间的静止点的绝对重叠，它就是虚。单个宇宙内是三维空间，我们只能存在于单个宇宙中，就是说只能存在于局部的三维空间内。也可以这样认为：无数维的空间构成了绝对的虚，三维空间构成了相对的实，三维重叠构成了三维空间，多维重叠构成了多维空间，三维重叠构成了实，多维重叠构成了虚，总体说空间是虚的，是不存在的，局部看空间是实的，是存在的。空间的绝对本质是虚，是绝对不存在的，空间的相对部分是实，是相对存在的。虚是一切都不存在的，根据物极必反的原理，也是一切都存在的，站在三维空间里看多维空间，它是虚的，是绝对的一切都不存在的，在多维空间里看，它是一切都存在的，虚与实是并存的。这种局部与整体的矛盾正反映了事物存在对立，既然存在对立就必然存在中间的静止，所以事物存在中间的静止和两端的对立。

每一个宇宙的引力加速度都不同，引力加速度的递减速度也不一样，同一宇宙中的不同位置的引力加速度也不一样，但是总有一块区域是和地球差不多的，所以说生命并不孤独，各个宇宙中都存在着无数的生命，我们人类也许就是来自外宇宙，本宇宙中也存在着无数的生命，他们有的比我们要高级的多。

太阳系：本章详细揭示了太阳系的一切未解之谜，从太阳的结构以及太阳的内部运动到太阳黑子、太阳风暴的成因，再到太阳系各行星的成因以及行星内部的运动，到彗星、陨石、尘埃等的成因以及它们的运动，本章同时提出了全新的恐龙灭绝之谜的答案，提出了外星人以及更高级的智慧生命之谜的猜想，提出了全新的百慕大三角之谜的解释，对很多未解之谜给出了答案。

1、太阳、太阳风暴、太阳黑子的成因

太阳系是一个小旋涡，它的旋涡的底是朝上的，也就是说是一个反漏斗，太阳就在这个旋涡的中心，下面依次是各大行星，这一切是因为太阳虽然大，但是密度却最小，在太阳的上方还有一些小的星星，它们是由氢原子凝聚而成，它们有的也在发生着核聚变反应，它们随时会掉入太阳中，最初的太阳也是由它们凝聚而成的。它们不断的补充着太阳的质量损耗，同时太阳又从周围空间不断的捕获氢原子，补充自己的质量损耗，它基本上可以达成平衡。太阳系整体看是一个扁球形场，我们前面说的圆锥是指各个行星运行轨迹连接起来看上去像个圆锥，太阳系是一个整体场，这个场中的绝大部分都是看不见的，看见的只是各个星体。

太阳在发生核聚变反应，同时也在发生核裂变反应，也在发生核聚合反应，它把氢原子全部化为能量，首先在太阳中心是氢原子的核聚变反应，两个氢原子聚变成一个氦原子，氦原子又会和氢原子聚变成氦原子，氦原子又会和氢原子聚变成氦原子。同时有的氦和氦原子又会发生核聚变反应生成氦。氦和氦也会发生核聚变反应，生成氦原子。往外依次是高原子量元素聚合成更高原子量原子的聚合反应，它们释放很少的能量。从中心往外依次生成更高原子量的元素，但不会生成太高原子量元素，它们一般也不会来到太阳表面，太阳表面是一层氢原子组成的外壳。太阳从中心往外温度压力在递减，各种元素都在从中心向外围运动，外围生成的高原子量元素又会在太阳流体场的作用下进入太阳中心，在那里又发生裂变反应，又生成更低原子量元素。太阳也能使氢原子发生裂变反应，反应到一定程度会马上停止；随着太阳的不断核反应，它的中心转速越来越高，压力越来越大，引力加速度也越来越大，导致传递到太阳表面的能量越来越小，使太阳表面温度下降，表现在太阳黑子的数量越来越多。太阳黑子是太阳表面的旋涡，太阳存在一个立面旋转扭力和一个平面旋转扭力，它们共同作用形成了太阳表面的旋涡，跟原子表面的旋涡形成原理是一样的，旋涡是向内运动的，使能量流向太阳内部运动，所以它的表面温度相对于太阳的正常区域要低。太阳从中心到外围转速递减越快，则这些旋涡越多，每个旋涡的直径也越大，旋涡也越凹陷。太阳中心转速以及压力和温度越来越大，一旦具备氢原子核裂变反应的条件，就会直接发生氢原子的核裂变反应，这时太阳的中心区会向外突然释放出更多的能量，外部压力相对很低，使能量很快传递出去，就会产生爆炸。爆炸打破了中心区的运动轨迹，从而打破了引力场的平衡，使太阳中心的能量又能更多的释放出去，从而使中心压力下降，使压力不能再实现氢原子的裂变反应，从而使氢原子的核裂变反应结束。这个过程要反复发生多次，直到太阳中心的能量能够顺利的传递出去。太阳要重新再实现氢原子的裂变反应条件需要很长时间，太阳黑子的周期性大爆发就是这样造成的。

太阳周而复始的发生着核反应，最后生成大量的高能量子以及各种高能粒子以及能量流。太阳中心产生的大量能量一部分向外爆发生成太阳风暴，它是由于太阳内部的核反应释放的能量剧烈喷发造成的，就像爆炸一样，能量打破了局部场的螺旋运动，转为局部的直线喷射运动，太阳耀斑就是太阳风暴在太阳表面的喷出口。太阳内部释放的能量通过波以及各种粒子随太阳自身运动传递到太阳外围，再传递到太阳周围空间。它们是由中微子、夸克等以及量子、粒子、各种原子等离子构成的能量流，它是一个流体。同时各种波也把能量更快的传递出去，波在太阳内部是直线传递的。太阳风暴一般是螺旋直线喷发的，就像旋转的弹头，不过它是一个巨大的旋转气流，像地球上的龙卷风，不过比龙卷风的速度要快无数倍，它向太阳高空喷发，在那里形成气旋，气旋形成太阳风向太阳的更高空不断运动。由于太阳风暴的作用，使内层的低原子量元素以及高原子量元素都随能量流被抛射到太阳外围，它们中没有太高原子量的元素，因为太阳温度太高，太高原子量元素根本无法存在，都发生了核反应，根本无法生成高原子量元素。太阳就是把氢原子变为能量的一个大火炉，它所排出的炉灰以及能量构成了太阳系的一切。

太阳永远不会衰老，太阳的能量永远不会衰竭，它的密度也不会改变，它永远漂浮在宇宙的星球层的最外层，它会永远存在。由于太阳风暴的作用，使太阳内层的高原子量元素被抛射到太阳高空，同时向更外围抛射，它们在太阳的外围凝聚，不断的吸收太阳抛出的各种元素，使自己的质量越来越大，逐渐的形成了各种尘埃、陨石、小行星、流星等，大的就构成了行星，行星又吸收自己轨道上的各种尘埃、陨石、小行星、流星等，使自己的质量越来越大。我们地球上的灰尘大部分都是来自太空，时间长了会积的很厚，这就是煤炭为什么大部分埋在地下以及文物、化石也埋在地下原因。要是没有太阳风暴，太阳系的几人行星就不会存在，正是这些太阳风暴喷出的物质构成了太阳系的几人行星。

2、太阳系的结构

行星受宇宙整体引力场的影响（宇宙场的引力要远远大于太阳的引力），会向宇宙深处下降。同时它的质量也在加大，它的内部会发生一定的核裂变反应以及核聚合反应，从而在星体内部产生更多的元素，同时又产生更高原子量元素以及放射性元素，它们又组成各种化合物，这些元素随着星体

的内部运动分散到行星的各个部位,核反应强度随星体内的引力的加大而加大,随引力的降低而降低。下面对太阳系各行星的演化过程作一描述,描述的是未来的演化,它同时也反映了过去的演化过程。

太阳的外围场存在五个环区,分别是 1: 从太阳表面到地球的由于受太阳传递能量的加速传递与宇宙场共同影响而产生的速度缓慢递增区。它存在一定的加速度,它的加速度不是不变得,是在不断变小的。当加速度变为零时,场的速度就变为匀速运动,就进入了地球的轨道区。这个区中的星体从最小的小行星开始不断凝聚,逐渐产生出了水星,水星继续向太阳外围运动,体积与质量不断增的,运行到金星轨道时就变成了金星的样子。2: 太阳传递能量的加速传递与减速传递的交界与宇宙场的共同作用影响的地球轨道区的匀速运动区,地球轨道区有一定宽度,它的匀速运动区的速度也不是一点不变得,它也是在缓慢下降的,只是减速度极小,近乎为 0 罢了。在这里外围场的速度相对稳定,太阳释放的能量也相对稳定,所有这一切导致了地球的相对稳定,相信在别的类似太阳的恒星系里,在它的能量传递的加速与减速的交界区里都会有一颗与地球相似的行星。它们应该都可以孕育生命。3: 太阳传递能量的减速传递区作用影响的地球到谷神星所处的小行星带的速度递减区。地球继续向太阳外围运动,减速度就会开始变大,这时就进入了火星的轨道区,一旦进入这个轨道区,外围场的速度下降很快,导致地球内部的核反应开始加剧,对物质加速消耗,同时核反应的强度很大,内部压力与温度增大,使氧元素也发生了聚合反应,使地球上的水慢慢消失,地震也在加剧,地球体积与质量不断变小,最后变为火星的样子。火星还继续向太阳外围运动,体积与质量还会继续变小,最后就会变成谷神星的大小,谷神星内部基本没有核反应,运行到这里星体内部的核反应基本熄灭了,在这个过程中,火星的核反应强度越来越弱,当达到一定程度时核反应会再次产生出氧元素,它们与来白太空的氢元素发生反应就会生成水,所以谷神星上应该有水。4: 太阳传递能量的边界与宇宙场的共同作用影响的谷神星轨道区的相对匀速运动区。它的匀速运动区的速度也不是一点不变得,它是在缓慢上升的,只是加速度很小罢了。这个轨道区由于是太阳能量减速传递的边缘,聚集了大量的物质,它们凝聚成很多小行星形成小行星带。5: 太阳场与宇宙场共同作用的谷神星到冥王星(珂伊伯带)的速度递增区。在这里受到宇宙场传递能量的影响加大,场的速度出现提高,出现加速度,速度提高到一定程度加速度开始下降,加速度降到零时,就进入了珂伊伯带了,珂伊伯带正好是宇宙能量传递的加速与减速的交界区。金星、水星的样子就是地球过去的样子,火星、谷神星、木星、天王星、海王星、冥王星等就是地球未来的样子。

3、谷神星、小行星带、木星以及木卫的成因

谷神星继续向太阳外围运动,谷神星轨道带往外一点的区域接收到太阳的物质最多,谷神星不断地吸收它们,使谷神星的体积与质量快速的增大,谷神星内部基本没有核反应,外围场的速度又在不断提高,导致谷神星虽然增大了,但是核反应依然没有多大变化,自身质量因获得大量的物质快速增加,当运行到木星轨道区时,谷神星就增大为木星的质量与体积了。谷神星所处的小行星带上的其它小星体也在向外运动,它们就构成了木星的卫星,木星有多个卫星,现在发现的只是一小部分,大、小卫星的数量无法计算,小的卫星有的又被大的卫星吸引、俘获,我们只是观测到一些大的卫星,它们因为质量与体积各不相同,内部的核反应强度也各不相同,有的小卫星内部甚至没有核反应,这些就导致它们的元素成份以及元素含量也各不相同。它们虽然也吸收周围的气体元素,但是大部分卫星由于自身引力太小,导致气体元素不能在星体表面沉积,都被木星吸走了,只有一些宇宙尘埃可以在星体表面沉积,它们使星体质量逐渐增大,逐渐形成了今天的样子。大的卫星内部开始出现核反应,就生成了各种元素,同时因为质量大具有一定的引力,使气体可以在星体表面沉积,致使它们有的星体表面具有气体。木星在这个空间内获得的元素大部分是氢元素以及氦元素,它们都是气体元素,致使木星成为一颗气态星体。木星所处的场的转速很高,木核的转速相对较低,使它的引力相对较低,木星受所处场的影响使它的自转速度很高,同时它处的场具有一个加速度,宇宙场存在三条自转轴,立面旋转是一条,平面旋转是两条,一般情况它们是处于平衡状态的,当场的转速存在加速度时,就打乱了这种平衡,使它的平面旋转扭力的加速度大于立面旋转扭力的加速度,正是这个加速度使木星的平面扭力相对于木星所处的场的平面扭力变小,木星自身的场与它所处的场是同步的,这就使木星的平面旋转扭力相对小于立面旋转扭力,使赤道面的直径大于自转轴的长度,同时在赤道上形成一个气圈,它形成了木星微弱的光环。

木星的体积与质量巨大,所以木星内部的核反应开始点燃,木星往外场的速度不断提高,导致核反应始终相对提高不大,但是也有一定程度的提高,木星为什么不能像太阳那样发生核聚变反应,是由于它比太阳更处在宇宙内层,宇宙从内往外转速及线速度递减,木星周围的场的转速及线速度比太阳周围的场的转速及线速度更高。同时它自身的温度相对比较低,导致线速度起始速度相对不高,导致它场内的转速及线速度的减速度不高,导致它的引力加速度不高。而太阳却是正好相反,它周围的场的转速及线速度低,它自身由于高热而导致线速度起始速度高,而外围温度低更加剧了转速及线速度的降低,从而使转速及线速度的减速度更高,从而使引力加速度更高,引力更大。木星虽然质量够大,引力却不够,导致内部压力不高,所以核反应并不剧烈,它不能发生氢原子的核聚变反应,只能发生一些高原子量的元素的聚合反应,聚合成更高原子量的元素后再发生核裂变反应。引力和质量不

成正比。

4、土星

随着木星的继续向宇宙深处运动，它的核反应在不断进行，同时它离太阳越来越远，使它获得的来自太阳的物质越来越少，虽然它也不断的吸收周围的氢原子、氦原子以及其它的微量原子，但是对它的质量增加影响不大，可以说入不敷出，星体消耗的质量大于吸收的质量，致使星体质量有所下降。木星到达土星轨道区时，质量变小了，同时外围场的速度更高，使土星的转速更高，而出现了土星的光环，光环就是星体赤道面上的外围气圈，由于星体转速太高，而外围场的转速更高，使星体内部从中心到外围转速递减相对变慢，使星体引力不够，使星体赤道面上的物质不能收缩到星体上来，使它们相对远离星体而形成气圈。我们对土星自转速度的测量是有误差的，因为星体不同的深度的转速是不一样的，星体的自转速度是指它的表面的转速，土星没有固定的表面，也就没法精确的测量到它的自转速度，星体的自转速度与星体内部的核反应强度以及球心的转速以及它所处的场的速度都有一定关系。行星内部的核反应受外围场的影响出现不同的变化，外围场的速度降低星球内部的核反应增强。

5、天王星、海王星、冥王星、柯伊伯带

土星继续向太阳系外围运动，它的核反应不断消耗它的质量，它获得的来自太阳的物质不断减少，使它的体积与质量不断下降，运行到天王星轨道时，体积与质量都变小了。天王星轨道区的场的速度更高，天王星的转速也很高，致使天王星也有光环。天王星继续向太阳外围运动，场的速度缓慢上升，变化不明显，这个轨道区基本处于太阳系的边缘，在边缘区有更多的物质脱离太阳的引力场，导致天王星在向海王星轨道运动过程中获得的来自太阳的物质相对增多，导致天王星到达海王星轨道时质量有所增大，同时所处的场加速度很小了，致使星体的平面旋转扭力与立面旋转扭力基本达成平衡了，使赤道面上的气圈不再远离星体，而使星体光环变得极小直至不再具有光环。

海王星继续向太阳外围运动，外围场的速度基本不变，它的核反应不断的消耗它的质量，消耗的质量大于获得的质量，到达冥王星区域时就变得很小了，冥王星的质量远远小于海王星。它处在柯伊伯带上，严格的讲它不属于太阳系了，它只受太阳场的一半作用，在柯伊伯带上还有很多的星体，我们现在观测到的星体只是一小部分，还有很多，有的星体质量还要大于冥王星，它们都是由太阳场最外端的物质凝聚成的，也有的是行星运行到这里形成的。这里也是彗星运动轨迹的边缘，彗星带来大量的物质，这些物质被星体大量吸收。这些星体运行到一定深度会脱离太阳的引力场，向银河系的深层滑去，最后掉进红巨星里面。

6、地球、地球的起源与演化

太阳的近距离区会不断的产生新的小行星，地球最早是在太阳系的水星以内区域，那时受太阳高热的影响，它是气态的，它是由太阳爆发出的太阳风暴中的各种粒子凝聚构成的（在太阳的水星轨道内还有多个小行星）。它也在自旋，中心转速最快，它不断的吸收太阳抛出的各种粒子，它的质量不断加大，随着质量的加大，它内部的旋转速度也在加大，从中心到外围转速递减加剧，使自身的引力场加大，它受到的宇宙场的引力加大，使它不断的远离太阳，使它的周围温度越来越低，随着周围场的温度下降，它也由气态逐渐变为液态，随着质量的加大，它内部会发生核反应，这更加促进了它的球核的转速，更加大了它的引力场。它更远离太阳，外围场的温度更下降，当外围温度下降到一定程度，地球开始对外散失能量，当能量散失大于内部的核反应释放的能量时，地球表面开始结成固体，固体表面慢慢的不断扩大，而形成了大陆板块，它们不断漂移，不断增大，最后形成了今天的样子。地球的中心不断的发生核反应，使它生成了各种元素。这个过程中地球的大气层也在发生着变化，不断的从周围场中吸收气体，同时自己内部也不断的生成各种气体，各种气体又不断的发生各种化学反应，直到形成今天的大气层。地球内部的核反应条件使氧元素停止了继续核反应，因为氧是气态的，所以它可以更容易的脱离核反应区，同时它与氢元素更易反应生成水，水分子更稳定，使分子中的氧元素更不易发生核反应，所以水得以大量生成，而氟和氖虽然也是气体，但是因为不宜于氢发生反应，不宜生成稳定的分子结构，所以会在核反应中继续反应下去，而不能大量生成。氮元素的核反应条件与水分子中的氧元素的反应条件差不多，都比单独的氧元素要求反应条件高，所以氮元素也得以大量保存，地球内部的核反应条件是可以使单独的氧元素发生聚合反应的，却不能使水分子中的氧元素以及氮元素以及更低原子量的元素发生聚合反应，所以地球大气中的氮元素含量比氧元素含量多。其它的元素只要容易与氧发生化学反应并生成稳定的分子结构的元素都会得以大量保存，比如硅元素，正是因为氧化硅分子结构很稳定才使它在地球上大量存在，很多稀有元素因为不易与其它元素反应生成稳定的分子结构，所以会继续发生核反应，所以不能大量保存，所以它们就变得很稀少了。今天地球内部核反应释放的能量与地球对太空散失的能量基本达成一种平衡。它的核反应是在逐渐加强的，它的氧的含量也是在不断变化的，首先是缓慢增加，这时地球上没有氮元素，到一定程度后又缓慢减少，开始生成氮元素，氮元素的含量缓慢上升，今天氮元素的含量还在继续上升，氧元素的制造量也在逐渐减少，这就导致氧元素所占的比例逐渐下降，地球上的水也是逐渐生成的，今天的地球基本不再生成水，因为地球内已经很少有氢元素了，未来随着核反应的继续加剧它会开始消耗水，直至水彻底消失，那时氮元素也会逐渐减少，那时地球也会慢慢变得越来越小。

7、恐龙灭绝之谜、深海智慧生物之猜想

恐龙灭绝正是由于地球上的空气成分的变化造成的，最先地球空气中的氧元素所占比例是很高的，随着氮元素的产生使空气中的氮元素所占比例逐渐上升，氧元素所占比例逐渐下降。这就使恐龙等大型动物无法生存了，因为大型动物生命活动要求较多的热量，要求较多地氧气与食物发生氧化反应。当氧气含量逐渐降低，氮气含量逐渐上升时，使恐龙出现缓慢缺氧，同时出现缓慢的氮气中毒，这有点像潜水员从深海突然上升到海面上有些相似。恐龙等大型动物的血压都比较高，它的肺压也比较高，这种血压更易使氮元素溶于血液，造成生物缺氧，也可以叫氮中毒。这种情况是旷日持久的，并且是越来越严重，恐龙自身的条件无法适应这种环境的变化，它使恐龙的身体变得越来越弱，越来越不能适应周围环境，它的免疫力以及抵抗力等生命赖以生存的能力都逐渐降低，最后只能被自然淘汰了，只能灭绝了。这种灭绝不是一天两天的，是经过上千年甚至上万年乃至几万年甚至更长时间，首先是最大型的恐龙开始灭绝，然后是稍小一些的恐龙开始灭绝，最后只剩下一些身材较小的恐龙得以生存下来，比如小型的翼龙，它们逐渐的进化成了今天的鸟类。恐龙在这场变革中，发生了较大的基因变异，身材较小的得以生存下来并且进化变异成了很多种生物。现在陆地生物中没有很大的生物，而海洋生物中却存在很多大型生物就充分的说明了这个结论。当时在海洋中生活的大型生物不会发生氮中毒，也不会发生缺氧现象，因为海水中的氮氧含量始终没有太多的变化，同时海水的压力也可以使生物的血氧含量保持稳定。相信在深海中至今还存在着身体非常巨大的生物，海水的深度越深越存在巨型生物。我们人类对深海的探测水平还很低，无法发现更深海水中的生物。这些深海的庞然大物也不能到浅海中来，一旦到达浅海它将死亡，所以至今我们很少发现它们。

8、深海智慧生物之猜想、外星人之谜

我们知道陆地生物都是来自海洋生物，所以说海洋生物更古老，更具有古老的历史，他们中的高级生物应该具有更古老的进化史，应该比陆地生物更高级。它们有的应该具有很发达的智慧，它们是很古老的生物物种，有的甚至比人类还聪明，深海乌贼就具有很发达的神经系统，它们甚至具有一些我们人类无法想象的能力，就是一个很好的例证。深海生物也许不一定有发达的科学技术，也许有很发达的科学技术，他们中也应该有小小个头的，他们也许具有很发达的科学技术，他们也许就是地球上传说中的外星人，他们也许就是 UFO 的主人，他们不能在陆地上生存，所以他们与人类不会轻易接触。也许我们人类也具有他们的基因，也许地球上的一切生物都是他们创造出来的。金字塔也许就是他们建造的，传说中的海洋中的金字塔如果真的存在的话，毫无疑问肯定他们建造的。也许埃及金字塔就是在一次大地震中从海底冒出来的，地震使海底上升成为了陆地，使金字塔随同海底来到了陆地上，地震使深海中的金字塔随着海底上升来到了浅海中，才使我们人类探测到了它们，金字塔也许就是他们的住所。我想他们应该生活在三四千米以下的深海中，这个深度基本不受地球外部环境的任何影响，这个深度以下的深海生物才不会受到地球演化的任何影响，才具有更古老的进化史，他们可以很轻易的利用海底火山作为文明的第一把火，可以很轻松的完成高级生物对能量的最初掌握，所以他们的文明是发展很快的，他们的科技也应该是发展得很快的，他们应该早就可以在宇宙中自由穿梭了，早就完成星系移民了，也许他们本身就是来自外星，如果来自外星的话，可以证明水生生物比陆生生物更古老，也更高级。也可以这样猜测：一种古老的高级水生生物在远古时代就来到了地球，他们创造了地球上的一切，包括地球上的各种生物，也包括今天的人类，同时宇宙中所有的具有深水的星球上都会有他们的足迹，他们通过基因工程使自身的基因在各个星球上生成各种生命物种，从而完成自身生命对宇宙的完全掌握，也让生命之花在宇宙中到处开放，他们进而创造出五彩斑斓的世界，创造出绚丽多彩的宇宙。这一切都来源于对生命的热爱，对一切的热爱，这是高级生命所具有的本性，是生物进化的必然结果，也是空间演化的必然结果。他们今天也许早已进化成更高级的纯意识结构的生命了，那些金字塔也成为他们低级生命时代的历史见证了，他们同一时代的比他们低级的生物有的今天又进化成了他们当年的水平，继续延续着他们走过的足迹。这一切都有待人类对深海的探测来揭开谜团。

9、月球、月球的起源与演化以及月球的几大奥秘

月球是地球的卫星，它跟地球处在同一个轨道区内，它绕地球的公转轨道与地球的自转轨道同在一个平面上，它的自转与公转同在一个平面上，这都是受宇宙立面旋转扭力造成的。月球最初是地球的一部分，它是地球在气态时的赤道上的外围气圈，随着外围温度的下降，气圈逐渐凝聚，形成了独立的星体，它的形成与那时的太阳活动情况也有关系，那时太阳处在宇宙的别的位置，太阳系所受的各种场的作用与现在有很大区别，这种变化随时都在进行。正所谓时过境迁，一切都在不断的发生着变化，我们有时看问题老是忽略了运动的存在，导致我们出现很多错误，也出现很多困惑。这个气圈当时不止形成了一个月球，它们逐渐的相互吸引、合并，形成了几个大的星体，有的星体还会被地球俘获，发展到今天就只剩一个月球了。

月球不断的吸收周围的物质，才形成了今天的大小，它的球核部也在发生着核反应，才产生了它的各种不同的元素，它的核反应程度比地球更微弱，导致它的元素成分以及含量跟地球有差异。它的核反应点燃时间比地球要晚的多，因为它的核反应条件更低，所以它的元素成份中重元素所占比例更

高一些，放射性元素比例更高，导致它的表层具有放射性，同时有的区域还在发生着缓慢的核反应，使该区域温度提高。它的核反应条件更低，所以不能形成氧元素，至于它上面的微量的氧元素和水完全是来自地球，是它还是地球的外围气圈时就形成的。它的核反应由于不能生成氧元素，而别的气体元素又不易于其它元素反应生成稳定的分子结构，致使它的核反应中不能生成太多的气体，所以它的大气层很稀薄。由于它的核反应释放的能量不如地球大，在外界条件差不多的情况下，散失的能量更早的大于内部产生的能量，导致它的球面比地球更早的固化，这就是月球的岩石要比地球古老的原因。同时由于核反应太微弱，使月球内部产生的能量太少，所以月球的地震很微弱，没有大的造山运动，月球上也就没有高大的山脉。同时由于它的引力太小导致它的表面很少能存住气体，当月球表面气体达到一定浓度时，就会脱离月球，它们大部分都被地球吸走了，所以它的大气层很稀薄，这更加剧了它的能量散失，使月亮更早的固化。月球引力很小导致月壤密度很小，同时月亮相对于地壳更薄，月亮因为重元素含量更高，使月亮比地壳更坚实，这就好比一个铁球装上水和装上空气分别敲打，装空气的铁球会更响，回音会更长，薄的铁球也更响，铁桶比木桶也更响，这就导致宇宙飞船在月球着陆时的震动听起来很大同时又回音时间很长，就好像月球是空的一样。其实月球不但不是空的，它的球核部还在发生着核反应，只是很微弱，反应释放的能量跟月球散失的能量基本平衡，使月球维持今天这个稳定的形态。月球的岩石比土壤更年轻是因为土壤主要来自宇宙尘埃，它们大部分在月球表面固化之前就已经形成了，月球表面固化以后才把它们逐渐的吸引俘获过来，月球表面固化之前俘获的宇宙尘埃都融入液态的球体里面了，在月球表面固化之初它吸获了大量的宇宙尘埃，它们都是固体的，它们早在月球表面固化之前就已经形成固态了，所以它们形成的月球土壤比月球岩石更古老。月球表面有很多地方覆盖着一层玻璃状物质是因为月球没有强磁场保护，它只有一个微弱的磁场，它的大气很稀薄，致使没有保护层，使来自太阳的能量波没有缓冲直接的打到月亮上，当局部区域遇到太阳强烈爆发时产生的强波时，就会被融化，产生高温结晶，使局部月亮形成玻璃状表面。月球上的不锈钢是因为月球产生的铁元素与地球产生的铁元素因为受各自不同的场效应影响有区别，它拿到地球上就不宜于地球上的氧元素发生缓慢氧化反应了。月球的环境不能产生氧元素，它的场的环境与地球有很大的区别，它产生的各种元素与地球上的元素都有大小不同的区别。至于月岩显示月球曾经有过强磁场是因为它与地球都曾经处在更靠近太阳的区域，受太阳强磁场的作用使月岩留下了印记，而地球因为地壳固化晚，它固化时已经离开了太阳的强磁场区，所以地球岩石没有这种印记，它的显示都是地球磁场的印记。

10、火星

火星以前就在地球现在的位置，它以前也存在大量的水，火星上的古河道就是证据。它也存在过生命，现在也许还有生命存在，他们一定是更高级的生命，因为只有更高级的生命才能在那样的条件下创造生存条件。地球会在不久的将来进入到现在火星的位置，那时它将和现在的火星一样。地球现在所处的位置正好在太阳外围场的加速度与减速度的交界区，在金星区受太阳释放的能量影响太大，在火星区受太阳的能量影响变小，地球的位置正好恰到好处，所以才形成了今天的地球。地球在向火星运动的过程中，外围场的速度缓慢降低，由于外围场的速度降低，导致球心转速相对于外围转速变快，使从中心到外围转速递减加剧，使引力加大，导致球心区压力温度提高，使核反应加剧，达到一定程度会使水分中的氧元素发生聚合反应，那时地球上的水就会慢慢消失，地球也越来越小，地壳也会越来越薄，同时剧烈核反应使地球不断的发生剧烈地震，火星上的高大山脉就是这种强烈地震造成的，核反应消耗大量的物质，地球体积会缩小，质量也会缩小，慢慢就变成火星今天的样子了。

11、地球黄道角的成因以及地球与各大行星的运行轨迹新说

地球的年龄要远远超出现在的测定年龄，我们测定的只是地球岩石的年龄，在岩石形成之前地球早就形成了，那时的它是液态的，再远一点它是气态的，那时的它我们无法测定。有一个办法倒是可行：测水星远离太阳的速度以及金星远离太阳的速度，以及地球与太阳系其他行星远离太阳的速度，求出行星远离太阳的速度与加速度，用地球跟太阳的距离跟这个速度以及加速度来计算地球从太阳运行到现在的位置所用的时间，这个时间大体就是地球的形成时间。

地球以及太阳系各行星的自转方向与太阳的自转方向同向，球心的转速都要远远大于球面的转速。至于金星的逆转我想是这样的：金星的球核部位的自转方向跟大家是一致的，球面由于转速很低，转速很不明显，又加上金星大气浓密，球面上又没有参照物，所以观测错误的可能性极大。如果观测是对的，那只能这样解释：因为太阳周围场的转速受太阳影响变的很高，金星的球核转速不是很高，导致球面转速比周围场的转速低，所以看上去它出现了相对于周围场的逆转，其实它也是在正转的，是我们忽略了场的旋转运动，这就好像站在两辆同向行驶的汽车中的速度比较快的那辆车上，看速度慢的那辆车，感觉它在向我们后面运动一样。但是金星的整体转速使它的自传方向还是同太阳的自转方向一致的。

太阳系的九大行星都有强弱不同的磁场，磁场同向，这是受宇宙整体磁场的影响。地球的磁偏角就是因为宇宙的磁场影响造成的。地球的自转来自宇宙的引力，这个引力是一个螺旋扭力，它同时造成了地球的公转，公转与自转成一定的夹角，这是螺旋扭力造成的，自转面与公转面不在一个平面上。

我们传统的对太阳系八大行星的公转轨迹的认识是不对的，应该是：各大行星都处在太阳的斜下方，都在太阳的下面，整个太阳系形成一个圆锥形，各行星的自转轴与太阳的自转轴始终基本平行，它们都有四季。

拿地球来说（别的行星与地球大同小异）：站在太阳上看，冬天地球在太阳的北极斜下方，春天在太阳的左斜下方，夏天在太阳的南极斜下方。秋天在太阳的右斜下方，这样也同样形成地球上的四季。站在太阳上看，太阳系的八大行星都在太阳的斜下方作逆时针旋转。在太阳的赤道面上，存在着一个抛射面，在这个面上产生出了彗星，同时这个面上有更多的物质。地球每年要穿过这个面两次，一般在春天和秋天，在地球磁场的作用下，会更多的出现极光。地球公转轨道靠近这个面时向地球公转轨道平面下方运动，远离这个面时向地球公转轨道平面上方运动。冬至时在太阳北极点斜下方，处在地球公转轨道面的最上方。冬至后公转轨迹开始下降，春分时到达轨道最下方，春分后上升，夏至时在太阳南极点斜下方，处在轨道面的最上方，秋分时到达轨道最下方，秋分后上升。

太阳场中的各个位置按速度相等的点来统计，构成一个扁球形，太阳赤道面的横截面积最大，太阳赤道面上的线速度随半径的增大减慢，地球必须在扁形球的同等线速度的场中运动，这个同速的场构成了一个扁形球，地球就在这个球面上运动。这就使地球的公转轨道站在太阳上看出现椭圆形，太阳在椭圆形的中心上方，不是在椭圆形的焦点上，太阳不在这个椭圆面上，它在面的上方。从侧面看椭圆面不是一个平面，它是一个瓦形的弧面，向上翘的两端分别在太阳的两极斜下方。

地球到太阳中心的距离始终保持不变，地球的公转运动速度始终保持不变，地球的自转轴始终与太阳的自转轴同向，地球自转产生的外场与太阳场相互作用，它们要始终达成一种平衡，这就使地球的自转轴始终与公转面在一个面上，这就使地球自转轴出现均匀摆动，地球在太阳北极斜下方时，地球的北极向上翘，冬至那一刻地球北极点最高，地球在太阳南极斜下方时，地球的南极向上翘，夏至那一刻地球南极点最高，这就使地球自转轴出现一个摆幅角，黄道角就是这个摆幅角。太阳系的其它行星的公转轨道面跟地球的都相似，它们都在地球的下方或上方，这就使我们观测它们的公转轨迹时看到的是一个椭圆形轨道，同时发现它们的公转运动速度出现很大的变化，这都是不对的，就好像一个杯子站在不同的角度所看到的形状是不同的一样。其实它们的运动速度是不变的，运动速度改变与能量成正比，如果行星运动速度改变则自身的能量也改变，那么太阳系就乱套了。太阳系的各大行星都是在太阳系这个球形场的不同的半径区形成的球面上运动的。

12、地球的磁偏角的成因

银河系在宇宙的北半球，所以导致地球的南极受到的引力较大一些，导致南半球较大，使地球外形像一个鸭梨形。地球的场在两极出现两个运动方向相反的漩涡，这两个漩涡成漏斗状向两极外围延伸，这两个漏斗的中心就是地球的球心。地球的两个磁极随地球的自转，在极区形成两个漏斗形，这两个漏斗形就是两级的漩涡，漩涡的运动是沿着漩涡壁向下运动的，最前面的点与地球表面的交点就是地球的磁极，这个漩涡运动是不断变化的，这就使磁极在不断的小范围位移，磁极在一定范围画圈。同时由于场的运动磁极也在发生着位移，这种大幅度的位移需要很长时间，在短时间内磁极位置基本变化不大。北磁极到北极点的距离以及南磁极到南极点的距离基本保持不变。磁偏角就是漏斗的椎角的一半。严格的说地球的磁极就是地球的两极，磁极不是一个点，而是一个圆形的面，面的中心就是地球自转轴的两极，面的边缘就是磁极点以极点为圆心画的圆圈，地球的外围磁场的两极就是地球的自转轴的两极。磁场在两极形成两个漩涡状漏斗，漏斗的中心轴就是地球的自转轴。漏斗壁不是直线延伸，它向四周弧线型延伸，越往上漏斗开口越大，到一定程度弧线就不再向上伸展，而转为向下延伸，它就像一条向上的抛物线。我们在地球的高空测量磁力线不存在磁偏角。

13、彗星轨道、行星、彗星、陨石的起源

宇宙存在一个平面旋转扭力跟一个立面旋转扭力。它的立面旋转轴只有一条，而平面旋转轴有无数条，这是由于宇宙的立面旋转使平面旋转轴形成一个面了。地球的自转扭力来自宇宙立面旋转扭力，地球的公转扭力来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，同样太阳以及它的行星也是一样。太阳系的自转扭力与绕银河系的公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，银河系的自转扭力与绕宇宙的公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，各种星球的自转扭力都来自宇宙的立面旋转扭力，各星系的自转与公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力。

彗星的旋转轨道跟太阳的自转轨道在一个平面上，它是太阳的卫星，它应该是太阳赤道上的外围气圈形成的，应该算是太阳的一部分。它绕太阳公转的旋转扭力来自太阳的自转扭力，也是来自宇宙的立面旋转扭力。它的自转同公转方向一致，旋转也在一个平面上，自转扭力也来自宇宙的立面旋转扭力。它外部看不出自转迹象，但是彗核在高速自转。它运行到远日点时就处在太阳系深处，这时它受到宇宙的引力加大，导致它远离太阳，运行到近日点时就在太阳的上方，这时它同时受到太阳和宇宙的共同引力，导致它更加靠近太阳，这就形成了它的椭圆形轨道，它的轨道面在太阳的赤道旋转面上。

当彗星靠近太阳时，受太阳引力加大，彗星速度加快，在太阳风的作用下，使彗星外围受阻，速度变慢，使彗星中心更加在前面，自身自转运动轨迹出现圆心在椭圆形的一端的椭圆形轨迹，当达到

一个临界点时，彗星边缘就会脱离出很多物质，它们就形成了彗尾。彗尾中的物质由于失去了彗星的引力作用，在太阳风的作用下，向太阳的运动速度会降低，而彗核向太阳的运动速度在加速，所以这些物质相对于彗核就是在加速远离，这就使彗尾变的越来越长。彗尾中的物质会随太阳风在太阳系中弥漫开去，最后被各行星吸收。彗尾受太阳风的影响始终背向太阳，所以它绕过太阳转回来时彗尾看上去就朝前了。当转过太阳后，受太阳风的影响越来越小，彗尾会慢慢的越来越小，直至消失，彗星离太阳较远时，没有彗尾。同时它的轨道与太阳系的行星轨道近乎垂直相交，这就使它经常光顾各大行星。陨石、流星、小行星等，它们的轨道有的跟彗星轨道在一个面上，这同样使它们经常光顾各大行星。它们都是由太阳风暴喷发出来的各种元素凝聚而成的，它们与各大行星把太阳系打扫的干干净净，把太阳这个大火炉燃烧产生的灰尘全部吸收，也使各大行星质量不端增大。

它们最初都是由太阳的半球区的旋涡构成的，由于高热使旋涡中的物质向太阳高空运动，同时高空旋转，凝聚，在宇宙与太阳的共同的旋涡力作用下，出现自转与公转，它们最初的公转轨道就是旋涡的运行轨迹。它们就是各个行星的最初的部分，它们又不断吸收物质，质量不断增大，形成了更大的星体，有的又与轨道上的更大的星体合并，逐渐产生了大的行星。在太阳的水星以内区域还有无数个小行星，它们是各大行星的雏形，我们很难观测到它们。由于外围温度很高，它们都是气态的，都是超流态的，它们在不断的凝聚，随着体积与质量的不断加大，同时随着外围场的速度不断下降，导致球心速度相对外围速度不断提高，引力不断加大，导致球心的压力不断加大，星体内部开始出现核反应，它们不断地向太阳外围运动，外界温度在不断下降，随着温度的下降，当核反应产生的能量与从太阳获得的能量之和小于散失的能量时，星体开始冷却，慢慢成为液态，再慢慢表面开始凝固，它同时又在不断地吸收各种物质，内部核反应消耗的物质小于吸收到的物质，它的体积与质量不断增大。

14、热带风暴的成因、百慕大三角之谜、

地球内部同时存在一个平面旋转扭力和一个立面旋转扭力，它们都来自宇宙的引力场，它们共同作用形成了地球上的热带风暴，热带风暴一般起于赤道区域，是因为赤道两边的立面旋转方向相反，赤道正好处在分界线上，导致在赤道线上旋转相互推进，就像两个齿轮咬在一起旋转一样，所以可以促进旋涡的形成，它内部就是一个涡流。热带风暴在北半球与南半球的旋转方向正好相反，它本身就是一个从中心到外围转速递减的旋涡，当遇到太阳的加热时，使气流向上运动就形成了热带风暴，没有太阳加热时，旋涡是向下运动的。还有一部分旋涡是向地球内部运动的，它们连接海底的火山口，这些旋涡在海面上的出现是断续的，它们一般离海平面较深，在海平面以下，它们在一定区域不停的摆动，这些旋涡口离海面的深度也在不断变化，这取决于地球内部的核反应强弱，即地球内部的转速快慢，地球内部的核反应波动性的时强时弱，导致这些旋涡不时地出现在海面上，甚至延伸到大气层中，百慕大三角地区就存在这样一个大旋涡，它时隐时现，它出现的间隔时间有时很长，有时也很短，当它出现时就把正好路过它上方的飞机或船只等吸进去了，就出现了飞机和船只等的神秘失踪，它们都被吸入了地球内部，溶化在地幔中了。与百慕大三角地区相似的区域在地球上还有多处，它们有的都处在同一纬度或遥遥相对，这些区域的地壳都不稳定，火山、地震频繁，这些地区一般都向下凹陷，海面也向下弯曲，海水成分复杂，磁场、重力异常，同时经常出现飓风、旋风、龙卷风等，这些都充分的证实了这些地区就是地球上的大旋涡。百慕大三角这个世界上的十大迷案之一，今天应该可以揭开谜底了。

15、木星大红斑以及太阳黑子成因、月球引力异常区之谜

星球表面都存在多个旋涡，深浅、大小也各不相同，这有些像原子表面的旋涡，它们都是因为平面旋转与立面旋转两种旋转扭力相互作用形成的，旋涡都是场内物质流体运动形成的，星球表面是液态或气态的，旋涡比较明显，可以观测到，比如太阳黑子、木星上的大红斑，土星的白斑，天王星的黑斑，它们有的也藏在液面以下或大气层中，表面是固态的星球，旋涡就藏在地壳以下了，在这些地壳上就会表现出引力加大，比如月球上的引力异常区域，我们认为是物质聚集结构，认为是重元素聚集在该区域的月亮下面是不对的，这些旋涡区域的引力普遍大于星球的其它区域。地球上的火山喷发与地震以及海啸等都与旋涡的活动有关，旋涡的活动强度受星球内部的核反应强度影响，核反应强度与星球内部的转速快慢相互影响，它们都受星球所处的场的转速快慢影响，星球这个场与它所处的场不断的发生着相互作用。

黑洞、星系、星系航行、空间的演化：本章揭示了黑洞之谜，揭示了超新星爆发、矮星、脉冲星、吸积盘等，揭示了各种星系的成因和运动，提出了全新的实现星系航行的航线。揭示了空间的演化过程，找到了一切的起源。

1、红巨星

红巨星是由大行星聚在一起达到一定程度时变成的，它是很多我们所看到的大星星，它不断的吸收行星以及各种物质。红巨星内部发生着剧烈的核反应，外围场的速度太高，使它内部核反应产生的能量不能很好的传递出去，这就使它的体积不断增大，它的密度很小，表面引力也不大，这时它就成为一颗比太阳大很多倍的大恒星，引力与星体质量不成正比。

2、超新星爆发

红巨星因为质量跟体积太大，能量不能很快释放出去，从而使内部的反应条件越来越高，反应越来越剧烈，当达到氢元素可以直接发生核裂变反应时，就会出现大爆发，而出现星体的大爆炸，在爆炸过程中内部能量始终无法快速传递出去，使内部反应更加剧烈，从而造成超新星大爆发，超新星爆发就是星体内部核反应的一个分界线，随着超新星的爆发星体的核反应步入一个更高的层次，从此不再进行聚变反应，而是直接进行氢元素的裂变反应。它的剧烈程度是太阳内部核反应的无数倍，不在一个层面上，就好比太阳与各行星内部核反应的差别。

3、白矮星、黑矮星、脉冲星

随着核反应的加剧，它的球核内部的温度会更高，使中心核区的转速更高，从而使自身的引力加大，从而使自身的体积收缩，它会变的越来越小，慢慢就变成一颗白矮星了。它更剧烈的发生核反应，致使引力加速度不断增大，随着引力加速度的加大，光波更少的传递出来，使它变为一颗黑矮星，最后又会变为一颗脉冲星，它也就是所谓的中子星。它在星球层的最内层，周围场的速度极高，它球心区的转速更高，它的质量即使不大，它的引力也极大，引力场的速度也极大，致使光波很少传递出来，只在星体的两极区传递出脉冲电磁波。在这个过程中，星体不间断的向银河系中心滑动，最后落入银河系中心的黑洞中。

4、黑洞、吸积盘

在黑洞口星体会在旋转扭力的作用下被分解进入吸积盘，宇宙中的局部区域的 γ 射线暴就是脉冲星突然进入了吸积盘被分离放出大量的能量，从而放出大量的 γ 射线造成的。吸积盘的中心就是黑洞口，盘在高速旋转，越往中心越快，这就产生一个从外围向中心的引力，吸积盘就是一个旋涡，旋涡边缘的物体会向中心运动，原子在吸积盘中受高速旋转的分离作用都变成了量子或能量流。银河系中心存在一个大盘，除大盘以外还有一些小盘，它们离大盘很远，分布于银河系的很多角落，它们就是一个一个黑洞的入口，它们在洞口的深处相连，就像支血管连接于血管一样，最后都连接到心脏——宇宙中心，盘中的物质最后都会被吸入黑洞中，快速的从宇宙中心压力层区的极点进入宇宙中心，又被高速的抛到压力层中，在那里进一步被压缩，黑洞中的高速旋转使量子结构被破坏，使量子全部化为能量，使物质全部化为由元构成的能量流，这时所有的量子都化为了能量，能量流的方向正好同压力层的旋转方向同向，引力的方向也同压力层的旋转方向同向，从而提高了压力层的转速。

压力层的外延向外不断的抛射能量流，它们是高速旋转的，它们是螺旋抛出的，同时场的转速在递减，能量流必须与周围场达成一种平衡，这就使它们不断的分离，最后分离成一个个高能中子，以及夸克中微子类。它们随着场的运动向周围分散开去，中子最后衰变为量子。大部分都随着宇宙的磁场运动方向运动，沿着宇宙的自转轴线向宇宙的两极运动，再沿着宇宙的磁场到达宇宙的表层，有的受到场的螺旋扭力而形成立面旋转，这就构成了氢原子，氢原子在宇宙中不断产生，存在于宇宙的除中心核区以及黑洞区域以外的区域，除了最外层的量子层没有氢原子外，宇宙的每个角落都存在大量的氢原子，在宇宙的外层区域存在的氢原子数量最多。量子也是，除了核区以及最外层的夸克层外，宇宙的每个角落都存在大量的量子。量子有各种形态，氢原子是它的立面旋转形态，另外它还有我们所知的亚原子、中子、质子、正物质、反物质、光子、电子等各种形态。量子在宇宙中到处存在，它们与各种天体以及各种粒子共同构成了宇宙。夸克、中微子类在宇宙的所有空间内到处存在，它们形成了能量流，所谓的暗物质、黑能量也都是由它们构成的，它们在宇宙中无处不在。

5、星系、聚星、恒星系、行星系、红巨星系、黑洞系

两颗星受引力相互影响，质量小的一颗被大的一颗吸引，相互绕转产生两颗聚星，它们又不断的合并，就产生出大的星系。星系与星系的交界处不断的发生着恒星的相互交换，本来属于A星系的恒星也可能被B星系俘获，而成为B星系的恒星，同样B星系的恒星也可以被A星系俘获。同时两个星系也可以合为一个星系。

一个星系就是一个旋涡场，具有多颗恒星的称为恒星系，它们一般是铁饼形，它由上方的多个行星系和下方的多个黑洞系共同构成。只有一颗恒星的称为行星系，它们是反漏斗形。恒星或行星拥有卫星构成卫星系，它们的轨道面是一个椭圆形鸭梨状平面，恒星或行星处在椭圆形小头的焦点处。卫星轨道面与恒星或行星星体的赤道面重叠，行星的卫星轨道面无限延伸的话同时指向恒星、行星球心。恒星的卫星轨道面无限延伸的话同时指向恒星球心和宇宙中心，恒星同时具有卫星（即彗星）和行星，它们的轨道基本垂直相交，彗星轨道面无限延伸的话指向宇宙中心。行星轨道面是一个椭圆形瓦状弧面，它在恒星下方，向上翘的两端分别在恒星的两极下方。

在行星系的下方是红巨星系，它是一个正漏斗状，它的周围是一些脱离行星系的行星，彗星、陨石等也不断的光临红巨星系，给它带来大量的物质，同时它也不断的吸收氢原子，红巨星就在漏斗中心。这些行星不断的向红巨星坠落。

再往下是黑洞系，它也是一个正漏斗形，它的漏斗中心就是小黑洞，漏斗的最外延是红巨星，红巨星不断的向黑洞坠落，它就是黑洞最远的行星，它在坠落过程中逐渐变成超新星，矮星，脉冲星等，最后落入黑洞。红巨星系是黑洞系的边缘部分。黑洞系和红巨星系与行星系的星体演变正好相反，行

星系的星体是远离恒星，黑洞系和红巨星系的星体是向黑洞或红巨星靠拢。

双星绕转的双星就是黑洞口的两颗星，它们中间必定有一个小黑洞。我们观测到的多星绕转的它们中间有一个小黑洞。

黑洞就是一个旋涡洞，洞口有吸积盘，它有大小，旋涡越大吸积盘越大，黑洞也越大。我们观测到的双星或多星绕转就是在吸积盘边缘上的两颗或多颗星体在围绕黑洞旋转。黑洞在洞口深处相互连接，就像血管连接一样，它们都通到宇宙中心。星体进入吸积盘后，就被分解成量子流、能量流，最后进入黑洞，通过黑洞进入宇宙中心核区，量子在黑洞里受高温高压以及高速旋转的分离作用等的共同影响全部分解成能量流。

红巨星系与行星系的交界层就是从宇宙中心向外传递的能量的加速度与减速度的交界层。能量传递有一个速度，在交界层里面是加速传递，在交界层外面是减速传递。这有点像爆炸的能量传递。太阳上方的不远处就是能量传递的终止点，它构成一个终止层，那里是宇宙场的能量传递边缘部分，存在大量的氢原子，它们补充着太阳的质量损耗。

能量传递有两种途径，一种是直线传递的能量波，一种是螺旋流体运动的粒子流。能量波的传递速度大于粒子流的速度。从终止层往外没有能量传递，越往外温度越低。温度达到绝对最低温度时，零下不知要多少度，绝对不是零下二百多度，可能要零下几亿甚至几亿亿度，没有极限，根本无法测量，一切物质都会湮灭掉，一切都化为虚的0。

宇宙就是在不断的产生着物质，同时又在不断的把物质化为能量，又不断的把能量化为物质。在这个过程中它的运动距离不断相对增加，能量也相对的不断增长，质量也相对增加，从而导致宇宙的相对增大，导致空间的相对增大，从而导致宇宙的不断演化。它的一切不是绝对增大，所以永远也没有极限，永远也不会收缩，大爆炸理论认为宇宙膨胀到一定程度会收缩是错误的，是一种用绝对的观点看待事物造成的错误。

在宇宙中一切都是相对与绝对并存的。我们即不能把事物完全看成绝对的，也不能把事物完全看成相对的，它是两者并存的。等于是没有的，应该用约等于。绝对就是虚，就是0。任何事物都有它的绝对面，任何事物都是相对存在的，绝对不存在的，它们都会淹没在过去这个虚中，所以说万般皆化境。

6、星系航行

要实现星系航行首先要确定好航线，我们现在的宇宙飞行就像在地球的地面上跑一样，因为星球层就像地球的地面，我们的宇宙航行始终没有脱离开星球层，都是在星球层内部飞行。火车再快也不能快过飞机，飞机再快也不能快过宇宙飞船，我们要到达遥远的其它星系中的星球，要走宇宙的外层，也就是太阳的上方区域。我们可以造出新一代宇宙飞船，它同时可以在自身内部产生引力，避免失重的苦恼，同时它有一个场可以自我保护自己，可以避免自己受周围场的影响而湮灭掉，可以免遭宇宙中的颗粒以及陨石的伤害，它是旋转的飞，所以可以飞的极快，因为它自己形成自己的场，与周围的场很少发生作用，所以没有太多的能量传递，同时周围的场对它的运动也没有太多的阻力，所以就不需要付出太多的能量来克服阻力，所以就可以飞的很快，子弹就是这个原理，陀螺也有同效。它的发动机可以实现量子化为能量的反应，可以实现氢原子的核裂变反应，可以在宇宙中随处获得燃料，只须带极少的点火燃料即可轻松的完成宇宙飞行。

进入太空后，可以沿太阳与地球的连线的90度线向太阳的斜上方飞行。我们不可以直接向太阳飞行，那样会在太阳的引力作用下掉进太阳中。我们要离太阳远一些，以免被太阳风伤到，太阳风可是很厉害的，它的威力比中子弹要厉害的多。当到达太阳上方时，就进入了宇宙的大气层了，这里有一些“小太阳”，也有一些氢原子组成的气团，它们都在自旋，我们可以用它们来添加燃料。

我们继续上升，当“小太阳”们都在我们脚下时，我们就可以平飞了，我们用推进系统，产生推力，在这里轻轻的推力就可以实现光速，飞船周围没有任何障碍物，没有任何阻力，我们可以放心的飞。这里所说的光速是相对于地球来说的，飞船相对于飞船所处的场的速度其实是很慢的，这里场的运动速度比星球层慢很多，我们即使不动，也会看到星球层在快速旋转。在这里看宇宙就跟在地球的空中有些相似，那些氢原子的气团就像一团团的云彩，下面的宇宙是一片茫茫的光点。我们可以再飞的高一些，当周围达到真空时，即没有氢原子只有量子、中微子、夸克时，就是宇宙的平流层了。再上升，当周围没有量子只有中微子、夸克类时，就是宇宙的太空层了。在太空层飞速度会很快，可以一天围宇宙转无数圈。在平流层飞也很快，可以一天时间围宇宙转好多圈，我们要完成星系航行就很简单了，在大气层飞可以很快到达银河系的任何一个星系中去。我们需要建立一套坐标系统和通讯系统，在太阳上方建立空间站，可以利用宇宙的引力场或者那些“小太阳”来建立通讯卫星，信号会传递的很快，即使在宇宙的任何角落通讯都不成问题。我们也可以用前面提到的超光速能量流来传递信息，信息在宇宙的任何角落都会瞬时到达，并且不用建立信息传输中转站。

我们会在本宇宙外围发现很多新的宇宙，在本宇宙中会发现很多适合人类居住的星球，同时我们也会发现更多的新生命。物质对人类已不再重要，我们可以合成任何物质，能量也不重要了，我们有免费的永不枯竭的能量（后面再讲），我们唯一需要的是自身生命的更快进化，我们需要的是精神生活

以及对一切的探索，我们可以让生命之花在宇宙中到处开放。

7、空间的演化

最原始的空间是由单一的元构成的，它形成了介于真空与绝对真空之间的真空，它里面没有量子，只有元，即中微子、夸克类，这样的空间到处只有单一的元，它是介于虚实之间的空间，这种空间是一切多维空间的基础。各个宇宙的边缘部分都是由这种空间结构形成的，整个的多维空间的外层也是由它构成的，相邻两个宇宙之间的交界层由于受相互引力场的影响，不存在这样的空间，这种空间没有整体场效应，空间的每个单元就是元，每个单元都具有杂乱的脉动，使相邻的空间单位出现虚与实的重叠，这就使整体空间形成一个变换虚实重叠的空间，这种重叠只有一个虚实交互重叠，所以可以称它为单维空间。这种空间内不断的产生出元，元也在不断的消失，一切可以用混沌来形容，这个空间里没有场效应，空间也就没有真正意义上大小，没有真正意义上的距离，光也不能传播，它的一切特点与绝对真空即虚基本一样，它不是绝对的虚，它是相对的实。它不同于虚的是它存在众多的元，它存在由元构成的能量流的运动，而虚中却是一切都不存在的，会使一切都湮灭，任何物质都是进入不了虚中的。

元的脉动对外产生力，使元形成了一种杂乱的运动，运动使一部分元汇集在一起流动形成能量流，有的元汇聚在一起，形成各种形态的中微子、夸克类。我们前面讲过元是一个四角体，它有四个面，每个面都是三角形，当五个元汇聚在一起时，就会使中间的四角体消失化为虚，我们前面讲过基本的力有扭力和推力，元本身具有扭力，扭力是无处不在的，当受到扭力使剩下的四个元围绕中心的虚做圆周运动时就形成了原始的量子，原始量子所作的运动使它不断的从周围获取能量，能量使它运动越来越快，使构成它的元不断的分裂出更多的元，使量子形成一个平面场，一个量子正好等于4个元的场效应，它的整体场效应是4，它具有两个面，我们在前面的圆周率中已讲过，它的一个面的场效益是整体场效应的四分之一，所以它的一个平面的场效应与元是一样大的，都是1。这就使它与周围的场达成平衡，使它成为最基本的平面场。在量子里面存在一个中心的静止点圆心，它就是一个虚，构成量子的元存在脉动的虚，所以量子里面存在两个虚与实的重叠，所以量子是两维空间，量子在单维空间里是不断产生的。量子里面的元的大小与单维空间中的元是不一样的，这是因为元是介于虚实之间的，元只在相对的空间内具有一样的大小，在不同的空间内的元的大小也是不一样的。

量子受到外力就会形成各种粒子：电子、光子、质子、中子、反粒子等，当量子受到立面旋转扭力时就会形成氢原子，形成一个立体空间，它存在一个立面旋转和一个平面旋转，所以有两个静止点圆心，它就具有了两个虚，再加上组成它的元存在的脉动的虚，它就存在三个虚与实的重叠，所以原子是三维空间，氢原子在两维空间里也是不断产生的。

各种粒子在引力的作用下不断凝聚，特别是氢原子，不断的凝聚成团，当凝聚达到一定的大小时开始了核反应，核反应又制造了各种元素，从而形成了各种物质，形成了各种物质的凝聚态，形成了各个星球，形成了今天的宇宙。在宇宙的外壳层中又不断的诞生出新的宇宙，它们与原有的宇宙又构成了更多维的空间，乃至无数维的空间。

空间是由最低级的单维空间慢慢地向多维空间不断演化的，它是虚实并存的，从最原始的基本单位元的介于虚实之间的脉动，到基本的原始的单维空间的虚实重叠，再到基本的平面空间即：两维空间的建立，再到立体空间即：三维空间的建立，再形成各种物质，形成各种物质的凝聚态，再形成单独的宇宙，再形成多个宇宙，同时形成多维空间，形成更多维的空间。从最初的介于虚实之间的相对存在，到虚实的单维重叠，到虚实的多维重叠，使形成局部的实与整体的虚，实现了虚实的相对分开。一切都是诞生于介于虚实之间的元，成长于实，长成为虚，形成了一切的绝对本质虚，也实现了空间一切的彻底的等效平衡。这种虚实的运动诞生出了宇宙中最高级的场：生命，诞生出了更高级的场：意识，生命的进化又诞生出了更高级的多维意识，多维意识又可以创造出更多的有序的多维空间，一切变得更加复杂，更加有序，更加无所不有，无所不能，使一切都成为可能。空间演化的最高级形式就是创造出纯意识形态的生命，它同时又是无数维的意识形态，它可以在虚实之间自由变换，可以左右一切，可以创造一切，很多东西是我们现阶段的人类无法想象的，我们想都想不到。

生命：本章揭示了生命的本质和生命的起源之谜，找出了生命进化与空间的关系，揭示了意识的本质，揭示了多维意识，揭示了生命的最高级形态是纯意识结构的，揭示了生命是空间演化的最高级形态。

1、生命的本质

什么是生命呢？首先它是一个场，是一个信息的载体，任何物质都具有不同的场，都是信息的载体，都具有不同的信息，信息就是场的特点，信息就是能量，就是运动，每个场都是一个信息库，众多的场组合在一起构成一个大的场，它的信息库也相应的增大，信息库就是各种能量的组合，能量在不断的相互作用，导致场的信息在不断的变化，不断的组合，不断的分开，不断的消失，不断的产生，不断的碰撞，不断的相互加速或相互减速，有的场在周围场的相互作用下，产生相互融合，首先就构成了夸克、中微子、量子，氢原子，然后又构成了各种原子、分子，它们又构成了各种大的物体，它们又构成了各个星体乃至整个宇宙，众多的宇宙又构成了总的场，形成多维空间，它是一个最大的信

息库。

场的凝聚和相互作用是场具有的最基本的特点，自我复制也是场的基本特点，在一个相同的整体场的作用下会产生出很多相同的个体，这也是矿脉为什么成份基本一样的原因。各个个体之间的场相互作用，使形成一个均衡的场，这也是溶解扩散现象的原因，场的这些特点是生命场同时具有的最基本特点。

2、生命的起源

我们前面讲到原子的结构，星球的结构，宇宙的结构，它们都有一个核区，核区往外是能量传递区，再往外是边缘层（壳）。再看细胞、种子、卵、它们都有一个共同点，都是球形结构，（球形结构的球面对外的场的作用是均衡的），都有核、核外区、皮或壳，这绝对不是巧合，它说明一个问题，细胞是与星球结构与原子结构相似的一种球形结构。各种分子的场的外形是各种各样的不均匀的球形场，球形场的表面的每一个部分的场效应是不均匀的，各种分子相互组合构成了各种物质，当几种分子组合在一起正好构成一个表面场效应均匀的球形场时就产生了原始细胞，它不断的吸收各种粒子，这些粒子又不断的凝聚，因为场的作用要始终达成一种平衡，两个平面与平面接触它们的相互作用力是均衡的，而凹凸不平的两个面的相互作用力是不均衡的。有机分子的结构更容易相互构成表面场效应均匀的球形场，内部具有更多的间隙，同时水又是最好的溶剂，同时液体又更容易凝聚成球状，所以水成了最好的介质，碳水化合物成了构成细胞的最好材料，它们构成了最原始的单细胞，构成了最原始的生命。它是一个场，它不断的与外界场进行着信息交换，受外界影响使它不断的被动的调整着自己，同时它也对外界不断的产生着影响。它受外界影响不断的改变着自己，使自己不断的进化，进化就好像一个不平的面越磨越光滑一样，同时它场内的相互作用力也变的越来越同向，越来越和谐，使它的整体场越来越完美，场的信息库也更加有序，场的每一个部分都具有大概相似的整体场的信息，遗传基因就是整体场的信息库。

3、细胞分裂的成因

细胞不断得分裂凝聚就形成了多细胞生命，单细胞生命这个球形场吸引过来的场受这个球形场的信息影响，使自身的场的信息与球形场的信息一致，这种信息影响使自身又出现球形化凝聚，又形成一个新的球形场，这就产生出新的原始细胞，它们受引力影响合在一起，又各自不断的产生出新的个体，不断的排列下去，形成多个细胞的整体场，这就是细胞分裂形成的原因。

4、无性繁殖、有性繁殖、再生、生命进化

最原始的无性繁殖就是这种凝聚在形成后期产生了分离，使形成了新的个体，它具有与原来个体一样的特点。有性繁殖是两个个体的一部分组合在一起，它们分别带有各自的场的信息，从而组成一个新的组合场，这个新的场具有两个场的共同特点。再生繁殖就是场的一部分脱离了整体场，它记载了整个场的信息，又吸收外围的物质与能量，使它们沿着信息库发展凝聚，从而产生出一个新的完整的个体场。这些新个体场受到外界影响都会不断的进化，生物是在不断进化的，至于退化是因为它的进化跟不上外界环境的变化，使它不能适应环境，它就被环境淘汰掉了。

进化使它更易获得能量，使自己的场的运行更加顺畅，生长就是使场的运行更加顺畅的调整，古生物恐龙身体巨大就是原始生物为了使自身场更加顺畅而不断的生长造成的，新陈代谢就是为了维持这种顺畅，衰老是因为场的运行出现运行不畅，不能通过新陈代谢得到调整，而出现了恶性循环，最后导致无法运行，而出现场的破坏，导致死亡，导致场的消失。

5、动物和植物的起源

植物和动物都具有生命，都是一个生命场，它们都是起源于单细胞生物，有的单细胞生物外界环境使它不做大的位移，周围环境使它相对的固定在一定区域，它就慢慢的进化成了植物。有的单细胞生物外界环境使它不断的位移，周围条件使它不断的变换环境，外部环境使它不断的改变着自己，随着每一次的位置改变，它的场受外部变化的场的影响也在改变，这种不断的改变，使它的场具有了不断改变的信息库，即使外部环境不变了，它的场也在变，这是因为场的外部不断的改变，使场的外部形状发生改变，使外部场加大了，就好像把一个圆的东西变成方的以后，它的对角线比圆的直径变长了。这种外部场的不断改变使场的中心部分可以脱离外部场的影响，它可以不受外部场的影响自我调整自己，也就使它的自我调整可以摆脱外部场的影响，它就慢慢的进化成了动物。动物具有动意识，动意识就是信息库不受外界影响而自我改变或调整，这种调整的速度越高，它的动意识越强。植物有低等植物，也有高等植物，动物有低等动物，也有高等动物，它们都有一个共同点，都具有生命场。生命场具有一个静止的虚（静意识即信息库）和运动的实（动物体和植物体）。植物和低等动物没有或者具有很微弱的动意识，高等动物具有更高级的动意识。静意识和动意识共同构成了意识，它也是一个场，它是信息围绕中间的信息库作圆周运动形成的，也是动意识围绕中间的静意识作圆周运动形成的，动意识就是不断变化的信息。

6、意识的本质、

高等动物可以利用信息的能量对信息库进行整理，比如触觉信息就是一种能量，它是生物体的组织器官接收到能量，把能量转化为生物电，生物电就是一种能量，生物电通过神经传到大脑，使大脑

中的信息库发生改变,高等动物可以把动意识更好的整理,可以利用动意识即信息的能量把信息库中的信息有序化,可以用意识改变自身的场与周围的场,静意识产生出记忆,动意识产生出思考的能力,要找出记忆的信息必须启动动意识。这种意识是由大脑对信息链的储存与整理功能的不断进化而产生的,这是大脑的一个进步,信息链是由量子排列构成的,大脑能够用量子链来纪录、整理信息,是大脑的革命,这就像人类的直立行走与手的革命一样。记忆是动物与植物的起码的条件反射,只是各自的记忆库的量不同罢了,植物的记忆不是来源于量子链,而是来源于场的信息库,同样低等动物也是。这个场的信息库有一部分是由量子链构成的,大部分都是场的各种信息,是一些杂乱无章的扭力场,量子链也是一个扭力场,它显得稍微有规律一些,大脑正是对它的识别能力与整理能力的提高,才导致了大脑的革命。没有大脑的动物不具有这种能力,像昆虫的大脑只是一个神经节,它就不具有思考能力,只有简单的条件反射能力。脊椎动物就稍微具有思考能力了,高级哺乳动物具有更先进的思考能力,人类具有更加发达的思考能力。人类大脑可以更好更快的编排整理量子链。量子链信息汇总的焦点就是我们的生命的根本,就是我们人人都知道的那个“我”,它才是我们的生命的根本。它是绝对静止的虚,是我们的绝对的静意识,我们的思想,动意识都在围绕它旋转,它们共同构成了我们的意识。

7、人类大脑的多维意识、生物电脑的制造原理方案

意识如果能够凝聚成团,不分开形成一个牢固的场,这个场再形成多维空间的话,它就会永存,永生。它可以在宇宙中以及宇宙外自由穿梭,它可以不受时空限制,它可以吸收各种能量,可以支配各种能量,可以无所不能。我们人类的意识经常处于这种意识场形成的三维空间与多维空间之间,它是由我们大脑中的生物电在大脑中交互作用形成的。当三维空间意识瞬间形成多维空间意识时就产生了人类意识的智慧,这就是我们经常出现的回忆、思考、想象,这时形成的多维意识也只是基数比较低得,当出现比较高的基数时就会产生灵感。人类的意识场还不能使这种三维变多维的瞬间变成永久性的,随着人类的进化,人类的意识必将进化为多维意识,进化为更多维的意识。电脑不能形成信息的多维空间组合,所以电脑不能产生思考、想象能力,如果将电脑的信息库形成一种多维空间组合,就可以制造出可以自我思考、自我复制的超级电脑。

8、生命进化与空间的关系

最原始的亚空间由四个点构成,这就是很多原始脊椎动物是4个脚趾的缘故。像今天的鸟类,以及偶蹄纲类动物,它们相对低级。

平面空间是空间的基础,平面空间由五个基本点构成,这就是高级哺乳动物是5个脚趾的缘故,它们相对四个脚趾的动物更加高级。像我们人类是地球上最高级的生物,不但有5个脚趾、手指,同时还有一些奇特现象:首先是我们的躯干区,生命从肚脐开始发育,生出了5脏,这是第一级进化,然后是四肢加一个头是5个叉,这是第二级进化。再看胳膊:大臂、小臂、手掌、手指、手指甲正好5大块,腿和胳膊是一样也有5大块,再说头:脖子、头发、三庭正好也是5段,这就是第三级进化。再看手和脚:首先是5个手指或5个脚趾,手掌、三节手指骨、指甲、正好又是5段,脚也一样,再看头:首先是五官,再看脸:上庭、中庭、上嘴唇、下嘴唇、下颌区真好五段,再看左右:两耳区、两腮区、中间印堂鼻嘴区正好左右分成5段,这就是第四级进化。再看第五级进化:手指脚趾:首先是三节指(趾)骨、指(趾)甲、指(趾)甲头上还有一端,它可是有大用的,我们还要经常修剪的指甲,这正好又是5段,再看五官:它们已经进化的更复杂了,不是5段而是更多级了,它们共同生成了7窍,同时每一官都更加复杂,整个头部更加复杂,在这里还生成了大脑,它更加复杂,它成为整个生命体的核心。我们对它就不再讨论,我们讨论以上人体结构是为了说明一个问题:当生物沿着5这个数完成5级进化后,就成为高级生物,同时随着第5级组织的功能更加完善,生物更加高级,我们人类就是手的功能开始成熟后,才开始了人类的文明进程。

生物的左右对称,是因为同一个圆周运动中,存在着顺时针旋转和逆时针旋转两种相反的运动轨迹,它造成了事物的对立,也可叫阴阳。生命这个场不停的做着螺旋圆周运动,在每一个细胞中,每一个分子中都存在这种运动,生命就是把这些螺旋运动的场按一定的排列顺序组合起来,形成一个有序的整体场,这个整体场的螺旋运动汇总了各个场的螺旋运动,使整体场的螺旋运动更复杂同时也形成一些独有的有序特点,这种整体场的复杂有序的螺旋运动就形成了生命。

生物进化跟空间演化有着不可分割的关系,它沿着空间基本结构进化,生命本身就是物质的,它是空间演化的更高级形式。空间有虚、实、能量共同构成,生命也有虚的绝对静意识、实的肉体 and 运动以及动意识共同构成。动意识和绝对静意识共同构成了意识,意识是空间演化的更高级形态,它是宇宙中最精华的物质。低级生物的意识具有绝对静意识,和很低级的动意识,它的意识更加低级,甚至没有动意识,只有静意识,像最低等的单细胞生物,它就只有绝对静意识(绝对静止虚)和细胞体(相对运动)构成,随着生物进化的更加高级,意识也更加高级。

9、意识创造一切

像我们人类的许多特异功能现象就是更高级意识的表现,最高级的生命形态是纯意识结构的。意识是我们现阶段的人类所感知不到的,我们和最高级生命的区别就好像地球上的草履虫和人的区别

一样，草履虫是感知不到人的存在的。意识不受时空限制，它无所不能，它创造了人类文明，创造了一切，它是宇宙中最精华的物质，但是人类的意识的层次相对还太低，导致我们很多事情只能想到却做不到，我们只好利用工具来完成我们无法完成的事情，相信随着人类的不断进化，总有一天我们会不用工具就可以完成我们想要完成的任何事情。我们将成为纯意识结构的全新的人类，那时人类会长生不老，人类的很多的不良意识都将被净化掉，人类将具有今天的人类所从来不知道的更高级的意识层次。人类要进化到这个层次不知要多长时间，也许根本就完不成这个进化，那就全看人类的造化了。这首先需要人类自修品德，自我净化意识，同时调整好自然环境，同时启动自身的生物工程，人为的加快自我进化，从而更好的完成自身的进化。

10、生命就是一个信息场、排列结构的差异构成了不同的信息

生命进化沿着物质的基本结构进化，同时顺应整个宇宙场以及自身外围场的结构变化，生物体本身就是一种物质结构，就是一种场，它与外界场是密不可分的。人类的DNA双螺旋结构就充分说明了这一点，我们所处的场是一个螺旋运动的场，我们的身体是一个液体环境，它受外围场的影响也在做螺旋运动，小到身体的每一个细胞中的DNA分子就可以观测出来了，DNA双螺旋结构就是因为场的螺旋运动造成的，双螺旋结构体现了场的螺旋运动轨迹。DNA就是核苷酸，它聚合成的整体就是液态的核酸，它是组成人体的基本物质，组成核苷酸的物质有好几种，有磷酸、核糖、碱基等，它们形成一个液态的整体场，这个场具有一致性，就像水溶液的一致性一样，人体这个场随着亿万年的进化，发展到今天形成了一定的特点，形成了一定的排列组合结构，它就是我们的遗传基因，它就是场的特点，这个特点使场内的DNA中的碱基按一定的顺序排列形成碱基链，众多的碱基链形成一个整体场，就形成了生命体独有的特点，碱基排列顺序的差异就形成了生物体的差异。人类的进化以及衰老都是这种排列产生了改变，如果我们能够改变这种排列顺序，就可以改变生物体的特性，就可以制造出新生物，也可以创造出新人类。我们也可以制造出一种药物，它可以使我们的核酸结构发生改变，可以使碱基排列顺序发生改变，就可以人为的改变人类进化，也可以使人类返老还童。药物残留对人类的至畸就是一个反面例证，利用这个原理同样可以制造一种药物使人向好的方向发展。

11、生命进化的最高级形式、高级生命可以时空穿梭

一切都是统一的一个场，对外部场的不断适应调整，产生了生物的进化与退化。生物进化的最高层次是形成一个自己的纯意识的场，从而不再受外围场的影响，但是自己却可以左右外围的场，同时可以创造新的场，新的宇宙，并且可以使它们不断的自我制造。使这些场都为自己服务，使自己的能量更加强大，更加无所不能，永无止境。很多东西我们现阶段的人类无法理解，无法知晓，想也想不到。

我们通过绝对静止空间同时我们自己也是绝对静止，我们就可以回到过去的虚同时也可以进入未来的虚。这需要我们自己也是绝对的虚，只要是肉体，它就在运动，它就不能达到虚，只有我们的意识形成多维意识后才能具有虚的条件，我们的思考、回忆、想象都是意识形成多维意识的表现。多维意识可以不受时空限制，可以想起过去，也可以预感未来，可以想太阳，太阳马上就在脑海中，光还要8分钟才能到达，所以说多维意识是不受时空限制的。只是我们人类的多维意识太低级，不能作用周围的场，甚至不能感知周围的场，所以不能真正的进行时空穿梭。

宇宙中的更高级的生命相信都是纯意识的，是一个纯意识构成的多维空间，他是一个由众多量子链围绕中心的绝对静止的静意识旋转构成的场叠加构成的多维空间，他不受周围场的影响，他们可以左右周围的场，他们可以在过去与未来之间穿梭，因为过去和未来本身都在虚中，不能形成过去、现在、未来三点重叠，所以他们不能改变过去，只能感知过去感知未来，所以说历史永远也不能改写，他们可以更好的创造未来。他们无处不在，他们的寿命无限长，宇宙本身就是他们的身体，他们本身也是意识，宇宙的演化就是他们意识的进化，整个宇宙和外围的虚就是意识的形态，众多的宇宙构成了他们的复杂的意识。我们人类与他们比实在是太渺小了，我们不知道的东西太多了，我们所能想到的应该都是能实现的，但是还有很多我们想都想不到的，我们所处的宇宙只是一个三维空间，还有更多维的空间存在，我们人类是无法感知到的，我们只有通过进化，才能更加高级。

论物质本元与哲学思想的关系：物质的最高层次是生命，生命的最高层次是意识，意识的最高层次是思想，思想的形态是哲学，所以它们有一个必然的联系，各种思想、哲学都离不开物质本元，符合物质本元的就是最科学的思想、哲学。我们传统的思想都强调实事求是，它是检验哲学思想的科学性的唯一依据，也反映了哲学思想与事物的不可分割的关系。我们前面讲到一切都存在一个虚与实，而实中又同时存在一个静止与运动。静止就是虚，运动就是能量，它们共同构成了空间。而运动又有一个相对起始点和一个相对终点，也就是一个无限小点和一个无限大点，它们是对立的。虚产生了实，而实中又存在虚，虚是实的本元，而实又是虚得以存在的基础，它们互相依托，不能分离。所以说事物都存在一个绝对的静止点和两个相对的对立点。

1、儒家思想

我们中国的古代哲学有几大学派，已知的有儒家思想、道家思想、佛家思想、法家思想、兵家思想等，它们各有各的观点。儒家讲中庸，就是强调平衡，它努力想维持事物的平衡，从而达到一种完

美的境界，所以很强调一些人为的外力来完善事物的发展，很强调人的内因对事物的外因的作用，非常强调修身来完善人的内因。它应该是很完美的，至于它里面的一些封建的东西是由于历史的原因，它有它的历史局限性，古人又太多地强调这些礼教的东西，当然礼教是教化人的，也有它好的一面，但是太过于强调就失去它的本来价值了，岂不知物极必反的道理，往往是抓了表皮忽略了根本。儒家思想的弊端就是太强调完美，而实现不了完美，因为很多事情是欲求而不达。事物应该适当的多顺其自然一些，也就是使两个运动的点运动的更加自由一些，这样空间才会更大，事物才会更加完美。

中国有圈地为牢的说法，看那万里长城像不像一道索链把我们汉民族自己圈起来了，这也是为什么汉民族几度被游牧民族统治的根本原因。我们的盛唐时期是一个多民族大融合的时期，贞观之治开创了中华民族的鼎盛年代，自从其后期推行的科举制度昌盛以后中国开始走向了衰败。当然科举制度有它的弊端，但是它的根本弊端是使教育成了一种应试教育，学问从此失去了它的本来面目，学问的面变得很窄了，特别是八股文盛行后，更使学问的面变得更窄了，更甚的是对科学方面的学问变成了不入流的下九流的行当，它大大阻碍了科学的发展，科学是第一生产力，所以它大大阻碍了生产力的发展，它同时扼杀了很多先进思想的诞生，最后禁锢了人的思想，要知道思想创造一切，思想落后就必然导致一切的落后。更可怕的是我们今天还在推行应试教育，这是封建科举制度的残留，可谓误国误民。试问中国这么一个泱泱大国，世界人口第一，中华民族多么的伟大，为什么就没有一个中国籍的华人获得过诺贝尔奖呢！这难道不能说明问题吗，我们今天的落后是我们的思想落后了，不是单纯的经济落后，有道是钱乃身外之物，难道说真的人穷志短吗！我们思想落后的根源是我们的教育模式以及我们教育的教材，它们都急须改进。

万里长城、科举制度、应试教育都是过于追求完美造成的人与自然的不能和谐共处，都影响了事物的自然发展。儒家思想如果能够更加顺应事物的自然发展，不太多地强调完美，它将会很完美。

2、道家思想

再说中国最古老的道家思想，它的起源无法考证，都说老子是道家创始人，也不全对，在老子之前早就有了道家思想的根本了，老子只是对它作了进一步的总结归纳，道家思想的分支很多，我们的中医也是来自道家思想的理论，易经文化、气功等修身之术也是，它的阴阳、五行理论是非常科学的，合乎物质的本元。它可谓源远流长博大精深，大到政治上的姜太公建立大周，成为一代武圣，下到江湖术士的看相算命，无不掺杂着道家文化。道家思想的精髓就是无为、虚、静，抱元守静，一切顺其自然，它要求人要天人合一，从而长生，它认为人可以长生不老。练气化神、练神还虚，就是最好的提高生命意识层次同时使意识成为更多维意识的方法，它很强调虚、静，它强调静是达到虚的法门，它强调天道，人道。它很善于找到静止点，同时又顺应两个对立点，既不违背事物的发展，又使自身顺应了事物的发展，这也符合生物进化的本性，可以促进自身的进化。生物进化是外因与内因的相互作用共同造成的，道家思想正好符合了这一点。道家思想认为人之初性本善，认为一切都是美好的，讲人的意识的最高层次是道德，它符合生物进化的规律，高级生物的意识就应该是高层次的，就应该是高尚的。我们今天提出的以德治国建立和谐社会正反映了这种思想。

道家思想是完美的思想，它是我们的祖先亿万年来对事物的完美总结。看历史就可以充分说明问题，凡是道家思想昌盛的年代，社会都是繁荣昌盛的年代。当然有些人利用它搞一些封建迷信活动，甚至有一些杂派道学也有很多迷信色彩，有的甚至本末倒置，它们玷污了道学的圣洁，我们不能因为这些糟粕而对道家思想予以否定。甚至有些人把自己不懂的东西就称之为伪科学、古玄论、玄科学，这未免有些武断，是对学问的玷污，是治学态度的不严谨，是对科学的扼杀，对思想的扼杀，是对人类的犯罪，会影响人类的发展。要知道真理首先是掌握在少数人手中的，不要搞学术垄断，不要互相打压，不要片面强调竞争，要多强调合作，一切还是和为贵，一切还是和谐为好。

3、佛家思想

佛家思想与道家思想有些相通之处，它讲的是空、静、觉、悟、明、慈悲、度人，它认为生命可以轮回，意识永远不灭，它是一门生命科学，它提出的很多东西我们今天的人类无法验证。它也有许多迷信的色彩，它讲的意识最高境界是慈悲，让人围绕这个主题不断的进化自己，要达到这个境界就要约束自己，所以制定了许多三规五戒。它的禅定让人可以净化意识，可以使意识更加纯净，使意识可以开悟到许多高层次的东西，使意识更好的进化。佛教要求空，也是守静求虚。更加强调度人度己，它爱惜万物，呵护万物，大慈大悲，它是一个教人向善的最好的思想。当然它也有很多迷信的东西，甚至迷信色彩取代了它的本来面目，太过强调一些繁琐的教条，有的失去了它的本来意义。佛家思想注重事物的自然发展，它讲缘就充分说明了这一点。历代佛家思想昌盛的年代也都是繁荣昌盛的年代，比如盛唐的贞观年间。佛家思想与道家思想有异曲同工之效。

4、法家思想

法家思想讲的是对立，它认为事物只存在对立面，它认为人之初性本恶，正因为人性本质是恶的所以就要用严刑厉法来约束它，它是不对的，它很片面，很极端，法家思想治国祸患无穷，秦始皇的暴政就是法家思想的写照。我们不要片面地强调依法治国，光依法是治不了国的，试想没有道德没有公德的社会是一个什么样的社会，一个人如果做了坏事，他只要设法逃避法律的制裁他就是好人一个，

那这个社会岂不玩完了，那将是黑白颠倒，鱼目混珠，指鹿为马。反过来说如果人人都讲道德，都能够自我约束，那还用得着法律吗，所以说法律是约束坏人的，也同时约束了好人，甚至也约束了社会，有的法律条文是阻碍社会发展的，有的是维护一部分人的利益而损害另一部分人的利益的，所以我们不能单纯的依法治国，要与以德治国相结合。法律是一把双刃剑，它在对人有益的同时也害了人。法家思想更是断不可取，岂不知历代法家都不得善终，早到商鞅、韩非、李斯、近到戊戌变法的几位英烈，所以不要轻易得用法家思想来定天下。

法家思想治国导致了封建集权制的诞生，使社会资源以及社会财富集中到了少数人手中，使他们为所欲为，导致了社会资源的大量浪费，同时也制约了社会的发展，也出现了社会的不公，导致了更多的不平等。纵观中国历史，简直就成了一座宫廷史，少数权贵左右了整个社会的发展，这是大多数人的悲哀。封建制度就是将所有人都变成归一个人所有的奴隶的制度，为了实现这一制度构建了一整套的体制，制定了一整套的三六九等，为了达到这些目的还借鉴了很多的其他思想来为自己服务，比如用传统的礼教来约束人的思想等等。这种制度使国家和民族的命运都掌握到了当权者一个人的手中，遇到开明的君主，老百姓还算幸运，还能享受太平盛世，遇到暴君或昏君，老百姓就遭殃了。当权者为了维护统治，就必然建立一套自己的爪牙，并且使它合法化，这就诞生了官僚体制，为了优化官僚素质，诞生了科举制度。官僚们是为当权者服务的，它们同时也在为自己的私利而不断努力，试问历史上有几个真正为老百姓做事的清官？所有这些都使它脱离了民众，使老百姓生活在水深火热之中。

法家思想倡导的封建集权制是很不科学的，它带来的是权力的不平等，法家思想的对立观点就必然导致阶级的产生，就必然带来社会的不公，就必然带来少数人的利益损害多数人的利益，少数人侵占多数人的利益，就必然诞生大量的弱势群体，人们用正当的手段无法维护自己的正当权益，就必然寻取一种非正当的手段来实现自己的权益，这就必然诞生出黑恶势力，进而出现官僚与黑恶势力连成一体，甚至本身官僚就是黑恶势力起家，甚至形成官府就是最大的恶势力，形成黑恶势力成为正大光明的白恶势力，比如军阀割据时代的残暴军阀，这就出现了暴力操控政权，使暴力控制了一切，进而实现了霸权，实现了独裁，实现了暴政，苛政猛如虎，那是很可怕的，那就真正实现了黑白颠倒，黑白一体，善恶不分。这些就必然使社会充满暴力，带来争斗，就不能建立和谐社会，所以说法家思想是不科学的。

我们应该更多的倡导民主，让人民真正的当家做主，以德治国，全面加强思想道德建设，建立起良好的社会道德环境，更多一些人性化，而不是一些法律条文，法律离不开道德，没有道德基础的法律是不能保证法律公正的，也不能保证法律真正的实施。没有道德基础，法律只能成为少数人或团体谋取私利和权益的工具，结果只能是少数人侵害了大多数人的权益。

让道德占到治国的主要作用，法律只起到治国的辅助作用时，大同社会也就差不多建立了。这需要我们每一个人都去做，需要每个人的自觉觉悟，一切都要以人为本，一切都需要建立在真正的人民当家作主的基础上，这需要高度的民主，需要高度的民生权利的建立，需要高度的民权的建立，使民权与其他的各种权利达成一种平衡，从而可以相互制约，从而维持一种均衡，才会使对立消失，才会使社会达成和谐。一切都要制约对立的产生，不要倡导对立的产生，更不要倡导法家思想的对立观点。制定一条法律的同时也要相应的制定另一条制约该法律权力受益方的法律。使每一个体都能够享有充足的空间，个体的空间就是个体的权益，个体之间的空间可以相互制约，从而达成一种相互平衡。使每一个体的空间都围绕中心作一致的圆周运动，就可以形成一个和谐统一的场，这需要中心绝对静止，个体空间受到的引力是来自场中的与之相邻的每一个体的空间，不是来自场的中心，每个个体空间受到的制约不是来自中心而是来自与之相邻的每个个体空间，众多的个体空间的集中不是因为中心的作用，而是因为所有个体空间的自然作用，这就好比我们的民主选举，大家都自愿的选举出中心的代表，它代表了所有个体的利益空间，所以大家就会自然的围绕它旋转，它也就自然的成为大家的中心。我们党今天提出的党的三个代表的方针是非常科学的。

中心的作用就是始终代表大家的共同利益空间，不是干涉大家的各自运行空间，各自的运行空间自然由相邻的空间来相互协调，这需要一个基本的标准来划定各个单个空间的标准，这个标准就是社会公德和公正的法律。绝不可以搞特权，特别是官僚特权，任何个体都不可以享有特权，绝对不可以搞像封建体制那样的封建集权制，集权就必然造成权力的分配不公，造成一部分人享受特权，权力应该放到每一个体，让每一个体都享有充分的正当权利，这样才能使每一个体都充分的活跃起来，使整个场带来活力，才能使个体之间相互制约，相互协调，使一切达成平衡，化整为零，而又不失整体的和谐统一，这样的构建模式就可以避免少数的个体或群体为了一己、一群之私利而侵害大家的利权益，使一切能够公正、公平，才能使一切达成和谐。

个体的权利完全丧失的体制是奴隶社会体制，个体权力稍微有一点，但是权力却高度集中，使集中起来的权力远远大于个体的权力，也就使个体的权力变得相对无限小，进而等同于个体权利的完全丧失，这就形成了封建社会的体制，权利为了实现集中就要建立一套使权力集中的机制与群体，就诞生出了官僚体制，诞生出了享受特权的部分群体，就会诞生腐败。进而出现了社会的不公、权利的失衡、众多个体的权力丧失、民权的丧失、使社会出现动荡，出现争斗，出现一切不和谐的因素，进而

产生暴乱，为了平息暴乱就必然诞生出暴政，出现苛政，这就是封建社会的历史。归根结底都是因为人类过度的贪婪，欲望的过度膨胀，过度的自私，对权力的永不满足导致的权利过度集中造成的。历史发展到今天，可以看出个体权利的增长程度标志着社会的进步程度，越是发达的、文明的社会越注重公民个体的权利，越杜绝权利的过度集中，越注重权利的相互制约，越注重权利的相互协调，越注重社会的高度和谐，越注重社会公德的建立，越注重文明。法律要健全就要建立起一种相互制约相互协调的和谐的法律，一切都要以人为本。

中国落后的根源于中国的封建体制有很大的关系，李斯可以称得上是封建体制的重要创始人，最著名的还有他的老鼠哲学，李斯看到厕中鼠和仓中鼠的差异后曾经感叹地说：“人之贤不肖譬如鼠矣，在所处耳”！由此可见他将自己自比老鼠，并且愿做一个仓中之鼠，可见此人有些心术不正，缺少做人的基本道德标准，缺少人之大义，缺少正义感，他极端自私，充满功利思想，考虑的只是自己的利益，而不是道德标准以及别人的利益，这些都影响了他以后的政治生涯，甚至他帮助秦始皇统一六国的谋略也贯穿了这种思想，直至后来的焚书、坑儒。这也注定了他人生的悲惨结局，他如果不是那么的只重私利，没有正义感，又怎么会使秦二世、赵高之辈篡政，致使自己所创的千秋功业化为灰烬，也使秦始皇落得断子绝孙，自己也落的五刑加身、腰斩于市、夷灭三族，实在是令人悲叹！李斯的老鼠哲学反映了他不但想不劳而获，而且想为了这种不劳而获让一切都集中起来供自己支配甚至是随意糟蹋，李斯为了实现这一思想想出了一套使权力集中的权力体制，这种体制符合了当权者的利益，使这种思想得以发展，进而成为一种国家体制，由此可见这种体制是建立在满足少数人的利益，损害大多数人的利益的基础上的。这种体制延续到最后变得非常完善，中国具有一个非常完善的封建体制，这种完善程度超过世界上任何一个国家，而这种体制本身就是建立在一种维护私利的基础上的，本身就不是为了整个国家民族更好的发展的，本身就不是一种社会进步的产物，所以中国受害最深。

秦始皇统一六国后推行的政策可以说是历史的倒退，毫无功绩可言，那种认为是历史进步的观点是不对的，试问焚书、坑儒有何功绩？它使中国文化遭受了史无前例的巨大损失，使多少先进思想被毁灭，大大地阻碍了人类文明的发展，是对人类的滔天犯罪！李斯是发起人之一，可以说是千古罪人！万里长城有何用处？除了成为一个装饰品外有何用处？不但没有挡住外族的入侵，还阻碍了多民族的融合，它的唯一作用就是成为一个文物，成为一个劳民伤财直至使秦王朝灭亡的累赘，成为一种引起中华民族闭关自守的长城文化，成为一种愚蠢的见证，一种受人欺凌的历史耻辱。当然秦政策也有进步的一些方面，但是它进步的一面与导致落后的一面比较起来，可以说远远大于功，所以说秦政策导致的是历史的倒退。

秦始皇开创的封建体制可以说是导致中国落后的体制根源，后来推行的科举制度可以说是导致中国落后的思想根源。它们的共同作用导致了思想的落后、经济的落后、导致了生产力的落后、导致了一切落后，直至发展到晚清时期的政府极度腐败，直至外族入侵，差一点就亡国、亡族、亡种，这是多么的可怕，应该值得后人高度警醒。

看中国历史秦成为一道重要的分水岭，秦之前还有三皇五帝被后人称颂，自秦以后的历史除了唐朝时期的贞观之治以外可以说没有一点值得后人称颂的地方，贞观之治年间恰好又没有很好地推行这两种制度。唐太宗很注重民权，从他的名言“水能载舟亦能覆舟”就充分的说明了这一点，可见它并不太注重封建体制的那套制度，这一点可以从他与丞相魏征的很多事例中得出结论，他与魏征的事例充分说明了唐太宗的民主。他很注重民权，甚至少数民族的权益都能够得到很好的重视，基本使少数民族与汉族享有同等的权力，这就带来了繁荣的民族大融合，使各族人民都享有充分的权利，使人民都能够安居乐业，使各行各业繁荣发展。其后的武则天女皇充分继承和发扬了唐太宗的政治方针，才开创了辉煌的贞观之治。

由此可见发扬民主，注重民权，关注民生是使社会繁荣发展的基础。由此可见封建集权制度和科举制度都是很不科学的，中华民族的最大不幸就是成为这两种制度的受害者，正可谓自己做了一个圈将自己圈起来了。我们今天再看这段历史应该从中找到那些引起一切落后的根源，杜绝这些败笔，杜绝这些制度，才能使一切更好的发展，才能使中华民族更好的实现伟大的复兴，才能更好的加快人类的文明进程。

5、兵家思想

兵家思想可谓对对立的运用达到了极盛，它正因为认识到对立的差距所以它可以制胜，它人为地去改变差距，所以可以左右事物的发展，所以它成为有些人的制胜的法宝。但是差距岂是人力可以随便改变的，这就需要增加一些欺诈之术，所谓兵不厌诈，所以兵家思想又称诡诈之术。兵家思想更多的是一些弄巧、诡诈之术。真正用兵还是拼的实力，使用各种方略使敌我力量产生悬殊变化，可以借外力也可以发掘内因，比如游击战术就是使敌我在运动中受外部环境的影响使力量产生变换，寻找并创造有利于我的战机，从而战胜敌人。所以兵书中三十六计走为上计，这才是兵家思想的精髓，它的精髓就是利用对立的差距，并创造差距。它太过强调运动，太过强调利用运动制约运动，它从来没有真正意义上的虚实，它只是更多的强调了对立，它的虚实只是对立的两个点的差距大小，所以兵家思想与法家思想有共通之处。

兵家思想给人类带来的是灾难，特别是它的诡诈之术更是给人类的思想带来了太多的糟粕。我们今天强调的竞争就是兵家思想的遗留，它还影响着很多人，它甚至成为我们的劣根，成为我们民族落后的另一思想根源，甚至我们还在制造毁灭性的武器，那只能是自取灭亡。

真正的制胜并不是靠的武力，是靠得民心，靠的仁政，靠的天道，靠的天时，兵圣孙武没能成就吴王一统中华的大业就是最好的例证，可见兵家思想是不能建国的，更是不能治国的。姜太公建立大周并不是单纯靠的武力，它更多的是靠得民心，他写得《六韬》充分的体现了他的这种思想，所以后人称他为武圣。兵和武并不是一个概念，武讲的是正义的力量，而兵讲的是力量的对比，兵只是武的一部分，所以兵家最讲师出有名，只有正义之师才能获胜。兵家思想只是术，它称不上学，武是一门大学，它与文是平等的，是不可分割的，是左右手。武讲德，兵讲诈，兵和武不是一码事，我们有时候却把它们搞混淆了。

兵家思想是人类野蛮文化的产物，真正的强国之道不是兵力的强盛，也不是法制的健全，而是国民思想的进步，是社会公德的建立，是国民意识的提高。法家思想与兵家思想都有违背自然的地方，它们都过多地强调对立，它们有共通之处，军队的严明军纪就是一个最好的例证，治军离不开严明的军法。这两种思想的昌盛带来的是社会的动荡和杀戮，是权力的过度集中，是政治垄断，是民权的丧失，最终带来的是暴政，是人类思想的堕落、自私、贪婪、残暴、冷酷、是争斗、是人性的泯灭、是人与自然的严重脱离、是暴力的崇拜、是人类的退化、是人类的毁灭。

为什么要竞争？岂不知二虎相争必有一伤，伤敌一千自损八百！为什么不相互帮助？为什么不相互合作？为什么非要争个高低？人类的自私、冷酷、争斗、残暴、贪婪等都是生物处于低级时代为了生存形成的一种用野蛮对付野蛮的条件反射，以及因为这种条件反射造成的记忆积累形成的惯性条件反射，自私和贪婪都是为了使自身条件更好的提高，从而可以更好地对付野蛮，更好地为自己生存创造条件，冷酷和残暴是为了可以更好的实施残暴，这些都不是生物的本性，生物的本性是爱，爱就是相互无私的赠与，就像母亲无私的赠与孩子一切一样，任何生物都具有无私的爱，爱使生物得以繁衍生息，对生命的爱才使生物具有了求生的欲望，使生物为了更好的生存不断的进化。爱得最高境界是慈悲，是对万物的仁慈和仁爱，对一切的不幸都会感到像自己的不幸一样感到难过，只有像对待自己的不幸一样去处理掉这些不幸才会感到舒服，帮助别人会感到无比快乐，这种境界就可以称得上慈悲了。人类之间应该更多一些相互关爱，相互赠与，多为别人做一些事情，使自己与周围的一切人和物能够和谐共处，也使自己感到无限的快乐。这种快乐就是达成了平衡后，实现了完美，实现了自身与周围的完美和谐，使自身场有了一种平衡的完美感觉。这符合场的自然效应，场与场之间正是这种相互能量传递，相互能量赠与才使相互之间达成平衡，才使整个场达成平衡，达成和谐，达成完美。

6、现代哲学

我们现代哲学中的以资本为一切发展条件的哲学观，太过强调改变事物的发展，而忽略了事物自然发展的原则，导致人为的犯错误，有时候得不偿失，从而阻碍了事物的正常发展。还好我们善于实事求是，让事实来检验我们的功过，事实是检验真理的唯一依据。我们要不断的调整自己的思想，让自己的思想能够跟得上事物的发展。但是我们有时候也犯教条主义的错误，忽视了事物的发展，只认自己的哲学，这是很愚昧的。哲学是与事物紧密相连的，它诞生于事物，服务于事物，我们要始终保持实事求是的原则，不要抱定哲学的原则，不要只认死理，一条道走到黑，不要本末倒置。哲学是顺应事物发展的，事物却不会顺应哲学发展，哲学只能顺应事物的发展才能使事物的发展对我们有力，才能让事物的发展更好的服务于我们。

人类社会是自然发展的，我们的制度要始终顺应社会的发展，不要奢望让社会的发展顺应我们制定的制度，那样只会阻碍社会的发展。社会发展的最高层次是人类的高度进化，是社会的高度和谐，是人与自然的高度和谐，不是单纯的物质丰富，也不是高度的法制健全，那时法律将被彻底淘汰，成为人类低级时代的历史产物。没有人类的高尚品德的建立，就没有人类自身的高度进化，也就没有社会的更高层次。法律是不能促进人类进化的，它只能形成一种有序的社会制度，有时候这种制度也许还不利于社会发展，而道德却可以促进人类进化，起码有益身体健康，同时可以构建出和谐社会。生物所具有的仁爱的本性使构建出充满仁爱的和谐社会成为可能，也成为必然，也合乎科学。只要我们知道什么是该提倡的，什么是不该提倡的，就可以使我们更好更快的建立起和谐社会。

从以上对几种哲学思想的分析可知，事物存在三个基本点，即：中间的静止点和两端的对立点，处理事物这三个点都要考虑全面，同时我们应该更多地站在静止点上，使两个对立点更好的达成平衡，如果我们偏离了静止点，则难以使两个对立点达成平衡，难以对两个对立点进行调节。两个对立点一旦失衡，则事物不是进步就是后退，我们要调节好这种失衡，使事物向着有利的方向发展，要时刻顺应事物的自然发展，自己尽量处在一种守静的状态，使自身的生命场与周围的场和谐发展，使人与自然高度和谐，人与人、人与物、物与物高度和谐，使一切都和谐共处、和谐发展。我们今天倡导的以德治国建立和谐社会是非常科学的，我们倡导的八荣八耻是很好的道德规范。

根据等效平衡原理，应该取消掉国界，使全球一体化，贸易零关税，统一货币，使所有的商品、物资、人口、资源等可以自由流通，使全球形成一个和谐统一的地球村，这符合最基本的等效平衡原

理。经济、文化、人口、资源是人类社会的基础，它们一旦和谐统一后就会带来政治上的和谐统一，真正实现无国界，各国的军事力量也自然的就取消掉了，形成一个统一的由联合国指挥的用于对付反人类犯罪的军事组织，从此不再有军备竞赛，不再制造毁灭性武器，使人类得以安全的发展。这种模式就像今天的欧盟，从此不再是几个国家的联盟，而是国际联盟，实现全球的货币、政治、防务等的全方位联合。同时要建立起一个反垄断法案，避免个体（国家、公司、个人）之间的差异过大，避免某一个体的权力过大，使个体之间能够和谐共处，这样才会实现人类社会的和谐统一，真正建立起和谐社会。

最新核反应方法、核反应器、最新核反应方法：本核反应器可以实现核聚变反应，也可以实现核裂变反应，也可以实现氢原子的核裂变反应，也可以实现量子化为能量的反应，没有任何的核污染、核安全问题。它的方法是：利用了从中心到外围转速递增的涡流使燃料与空气混合均匀，同时利用涡流产生的斥力提高混合气体压力，同时在燃烧装置中制造一个从中心到外围转速递减的涡流，使燃料燃烧更加充分，同时在涡流中心形成一个高温高压环境，涡流使能量更多的集中在涡流中心，可以降低对燃烧装置的高温高压影响。同时制造一个高速旋转的场，原子突然进入这个场受场的影响，原子这个场突然加速，这种突然加速具有一个巨大的加速度，这种突然加速打乱了原子场的平衡，使原子形成等离子体。同时这个场产生的旋转扭力与燃烧装置中的涡流产生的扭力有一个角度，这种扭力的交叉对原子起到一个分离作用。同时原子进入燃烧装置中的涡流中心的高温高压区受高温高压影响就会发生核反应。

核反应释放能量、生成新元素，调整场的转速同时提供不同的燃料，使核反应强度不同，同时生成不同的元素。核反应释放的能量可以直接转化为动能和热能直接利用。核反应释放的能量都集中在燃烧装置中的涡流气旋中心，不用担心核安全问题，可以随时调整核反应强度。可以让原子发生缓慢的核裂变反应，甚至可以让原子只是释放能量，而不发生元素改变，比如可以让氧元素只是释放了一小部分能量，它从核反应器中出来后还是氧元素，只是它的原子质量发生了极小的变化，所以它没有任何的核污染、核安全问题。

对原子施加一个具有巨大加速度的旋转扭力会打乱原子的场的平衡与稳定，使原子形成等离子态，等离子受涡流气旋切割、分离、同时受高温高压影响就会发生核反应。这种方法中核反应需要的温度和压力可以大大降低，很容易实现核反应的条件，转速再高可以实现氢原子的核裂变反应，转速更高最终会实现量子的分裂反应，使量子化为能量，生成中微子、夸克类的能量流。量子的分裂反应条件比氢原子的裂变反应条件更高，它就是黑洞的原理。具备以下条件更易实现核反应：高温、高压、对原子施加具有巨大加速度的加速旋转、高速碰撞、切割、分离。

本核反应器就是使用上述原理方法制造的，它具有一个飞轮，所有装置都在飞轮上，它使用的轴承装置是一个全新的磁力轴承，它可以利用飞轮的旋转发电，飞轮转速越高，电流越强，产生的磁场越强，磁场与飞轮转速同步提高，同时轴承自带冷却系统，可以实现线圈的超导，同时为轴承降温，这种全新的电磁轴承没有转速极限，可以承担起飞轮超高转速的重担。

飞轮上的设计可以利用动能化解飞轮的离心力，所以不用担心飞轮高速旋转对飞轮的分离破坏。核反应器直接带动发电机发电，发电机的设计正好利用了飞轮上的电磁轴承，所以也不用担心发电机的问题，可以发出高频电流。汽车、火车等也可以使用小型核反应器带动发电机发电，再用电能带动电机，用电机带动车辆运行，就不需建电气化铁路了。飞机等航空器可以直接用推力输出的核反应器，它的结构跟普通核反应器基本一样，不同之处只是产生推力罢了。它的喷射推力以及喷气速度都是现有喷气发动机无法相比的，它喷出的气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流，就像旋转的弹头一样，具有更快的速度。

本核反应器可以生产黄金等贵重、稀有元素，用垃圾即可生产黄金，可谓点石成金，未来黄金将变得像今天的铝合金一样便宜，相信真正可以用黄金建厕所了。可以生产很多新的未知元素，未知的新材料，生产很多现有技术无法生产的材料，可以生产钻石、宝石等贵重材料。可以生产出比钻石坚硬无数倍的材料，可以生产出很多我们想象不到的神奇的材料。

可以更直接的把核反应释放的能量转化为动能，设备结构更加简单，同时可以使用任何一种元素作为核燃料，可以直接用空气中的氧、氮等元素作为核燃料，在太空中直接用氢原子、量子等作为核燃料。没有任何的核污染、核安全问题。可以彻底解决能源问题，带来能源革命，带来真正的产业革命，可以彻底解决温室气体排放。可以用廉价的电能电解水生成氢气，常规能源就使用氢气了。氢气的价格比现在的汽油要便宜得多，氢氧反应又生成水，可以循环利用水资源，可以取之不尽。煤炭、石油等化石燃料就都不用了，可以彻底解决温室气体排放。同时可以创造出超高温高压环境，为新材料的制备创造条件，同时核反应生成更多的新元素、同位素，在超高温高压条件下创造出更多的新元素、新材料，带来材料革命，彻底解决资源问题。可以用廉价的电能淡化海水，可以解决水资源紧缺问题，同时可以用廉价的电能输送水源，甚至可以将沙漠变为森林，可以彻底改善地球环境。

可以在居民区、工厂等用电单位直接安装一台核反应器发电，就可以将电网取消了，可以更好的保护环境、简化工程建设。

本核反应器是一个名副其实的聚宝盆，既可以产生免费的能量，也可以产出贵重的物质。可以永远不再考虑节能的问题了，也可以永远不再考虑资源的问题了。

本核反应器使用常规材料制造，同时使用常规转速的情况下就是一台全新的发动机，它的热效率可以达到95%以上，造价只有现在发动机的十分之一，使用寿命可以是现有发动机的十倍、百倍以上。它免冷却，免润滑，超高转速，可达普通发动机转速的十倍、百倍、以上，是一台免维护、免保养、超低能耗、超低排放、超简单结构、超低造价、超低重量、超低噪音、超高性能、超高转速、超宽功率值、超宽燃料范围的发动机，可以使用任何一种液体或气体燃料，也可以燃烧煤粉等固体燃料，可以焚烧垃圾，可以把它用于火力发电、供热、作为动力，可以用于所有领域，取代现有的一切类型的发动机。它可以说是一台完美发动机。

发动机就是将燃料燃烧释放的热能转化为动能的工具，不管是那种结构的发动机，都离不开这两个基本点，第一要使燃料充分燃烧释放热量，第二要将热能完全转化为动能，具备这两个特点的发动机将是超级发动机。传统的发动机特别是内燃机，存在无法改进的基础缺陷，第一无法使燃料彻底的充分燃烧，第二无法使能量完全转化为动能，它的结构太复杂，致使造成太多的机械摩擦，造成能量损耗，它的压缩冲程以及散热等都造成大量的能量损耗，这些都是设计基本原理造成的先天性缺陷，虽然技术发展到今天已经很成熟了，但是这种先天性缺陷是无法改变的，这一切导致它的热效率只有30%到40%多，造成大量的能量浪费。

要改变这种情况只有开辟一种全新的发动机设计理论，设计一种全新的结构。我本来是为了设计一种全新的核反应器，当完成以后同时发现，它也是一台超级性能的发动机，它具有超级性能发动机的一切条件，第一它是涡流燃烧，可以使燃料充分燃烧。第二它直接将热能转化为动能，没有任何的中间环节，同时它的结构超简单，没有复杂的机械结构造成的能量的摩擦损耗，同时它还有一套余热回采装置，可以最大限度的采集余热，所以说它的热效率可以达到95%以上，热效率要超过燃气轮机。同时它也可以在燃烧装置中的涡流中心产生高温高压环境，可以利用这个高温高压环境生产很多新材料，所以它也可以作为一种新型窑炉设备使用。

飞轮发动机还可以构成输出推力的喷气飞轮发动机，结构基本完全一样，喷气速度是现有喷气发动机的无数倍。它喷出的气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流，能量更多的集中在气流中心，就像旋转的弹头一样具有更快的速度。它可以取代现有的所有喷气发动机。

飞轮发动机也可以用于材料工业，可以把它作为一种热工设备，如新型窑炉、熔化炉、转化炉、煅烧炉等，性能要超过现有的设备，能耗也低，产品质量也更好。可以创造超高温高压环境，为各种新材料的生产创造条件。可以使多种材料产生多种高温物理、化学反应，可以生产多种材料。可以用它作为氧化铝转化炉、可以用它烧制陶瓷熔块、可以用它烧制水泥、可以用它生产很多新材料，可以用它生产很多人造宝石、品质甚至要超过天然宝石、可以用它生产钻石、红宝石、蓝宝石、刚玉、氮化硼、氮化碳等。氮化碳是现有技术无法生产出来的，成为一种理论上存在的材料，相信用本设备可以轻而易举的生产出来。

它的燃烧装置加以改进就是一种全新结构的涡流燃烧的冲压发动机，喷射速度高、喷射推力大、能耗小、燃料燃烧更加充分，喷射气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流，具有更快的速度和更大的推力，超过现有的冲压发动机无数倍。可以使用任何一种液体或气体燃料，也可以燃烧固体燃料，可以用于高速飞行器，取代现在的冲压喷气发动机，它是一台超级冲压发动机，性能超过现有的和正在研究的所有的冲压发动机。

飞碟(UFO)全新的飞行原理、方法：一种飞碟，是真正的UFO。传统的喷气式飞行器都是把喷气发动机装在飞行器的后方，利用发动机的推力前进或上升。将喷气发动机装在舱体前方或上方，利用喷气发动机产生的拉力前进或上升，同时让喷射气流在舱体的周围旋转起来，同时它的舱体上方具有一个飞轮，它就像直升飞机一样可以垂直起降了，不过性能要比直升飞机优良很多。它具有一个全新的飞行原理，充分利用了圆周运动，利用了场的作用，利用了陀螺的稳定性，旋转的飞轮就起到陀螺的作用，同时舱体外形成一个从中心到外围转速递减的螺旋气流，它与旋转的飞轮可以共同形成一个独立场，可以摆脱周围场对它的影响，可以摆脱引力，同时可以更好的保护舱体。它的飞行高度可高可低，它的速度可以超过现有的一切飞行器，飞行可以很平稳，飞行噪音也很小，几乎没有噪音，螺旋气流可以化解噪音，同时可以在舱体下方形成一个从中心到外围转速递减的螺旋推进的气流，可以大大提高气流向舱体下方的推进速度。

飞碟：本飞碟装配的就是前面所说的核反应器，它就是一个飞行的核反应器。它可以直接使用空气作为核燃料。没有任何的核污染、核安全问题。宇宙航行用的飞碟在太空中可以使用氢原子或量子作为燃料，可以带很少的点火燃料即可实现星系航行。它可以稳稳得永远停在空中，不需要添加任何燃料，可以用它作为真正的空间站，并且是全方位的，可以在太空中也可以在大气层中，并且可以随意的回到地面上来，随意的升到空中。它也可以装配前面的飞轮发动机，它的造价就低廉多了，同等载客货量的普通飞碟与现在的普通小汽车造价差不多，它可以用现有的各种燃料。它也可以装配现有的喷气发动机，不过造价高多了，性能也大打折扣，不过性能也比现有的飞机强得多，也比现有飞机

便宜得多。它即使装配核反应器造价也不高，只是增加了一个磁力轴承与常规轴承的差价以及飞轮材料的差价。飞轮材料顶多用碳纤维材料也贵不到哪去，磁力轴承也就是增加了几个线圈，也贵不到哪去，飞碟性能却可以发生根本的飞跃，可以使用免费的取之不尽的能源，可以永远不再考虑节能的问题了。

它高速飞行起来就像旋转的弹头，高速旋转可以化解阻力，所以它的速度可以很高，小型飞碟在大气层中很轻易的时速即可达到一万公里以上，同时旋转使它像陀螺一样具有良好的稳定性，它低速飞行就像飞盘一样，也具有稳定的稳定性。它的高速旋转的飞轮以及外围的从中心到外围转速递减的涡流气旋对它具有很好的保护功能，这一点在太空中飞行尤为重要，它可以大大的减小宇宙射线的辐射以及宇宙尘埃以及陨石等的危害，它同时可以降低舱体承受的压力。

它可以取代现有的航天飞机，造价也只有现有航天飞机的几十分之一。它的安全性大大提高，它有一个场可以自我保护自己，可以免遭宇宙中的颗粒以及陨石的伤害。它的场可以化解任何一种能量对它的攻击，即使受到一颗核弹的攻击对它也是毫发无损，强磁场或强激光也不能伤害它，它的外围气圈还可以使它在飞行时避免相撞，使两个飞碟自动的相互弹开，不会产生碰撞，这一点在城市空中交通密集状态下飞行很重要，可以不用担心空中交通问题。它可以飞的极快，任何导弹都追赶不上它，它自己形成自己的场，与周围的场没有太多的能量传递，周围的场对它的运动基本没有阻力，所以就不需要付出太多的能量来克服阻力，没有太多的能量损耗，很节能，可以飞的很快，就像子弹头一样。

它可以贴地而飞，飞行高度不限，它可以随意的出入大气层，不用担心大气层对它的磨擦生热，更不必担心大气层烧坏它。它可以在大气层外很轻松的降速，可以稳稳得停在大气层外，可以很轻松的进入大气层。它同时可以进入海洋深处，它可以下潜到海底最深处，它可以取代现有的潜艇，它也是一个超级性能的潜艇。它的高速旋转的前端是弧面的飞轮和舱体外围的气旋可以化解深海压力，它在海水中的运动速度极快，可以达到时速几千海里甚至上万海里，甚至还要高。它可以完成人类对深海的科学探索。

它有一套方向系统可以利用舱外气旋改变飞碟的运动方向，它同时有一套舱体稳定系统，可以利用舱外气旋的旋转与飞轮的旋转来稳定舱体，使舱体保持不转，使舱体稳定，同时发电。它同时也可以让舱体旋转，使舱体内产生一个近似的引力，可以避免宇宙航行造成的失重苦恼。它可以彻底摆脱引力，可以在太空中实现超光速飞行，它的超光速并不是相对于它周围的场，而是相对于离它很远的场，相对于它周围的场它的运动速度其实很慢。它可以利用自身形成的场化解掉周围场对它的引力作用，同时可以形成一个自己的磁场，可以利用自身的磁场与周围磁场的作用加快自身的运动，就像磁悬浮列车的原理一样，可以更加轻松的实现超光速运动。

本飞碟可以做大一点作为货物运输工具，它可以取代火车、轮船、汽车等，它们将来只用来运输一些超大型或低价值的货物，基本上没什么用了。小汽车的作用将变成现在的自行车的作用。它同时取代现有的所有类型的航空航天飞行器，包括火箭、飞机、飞船、空间站，可以很轻松的将卫星拿到太空中，也可以很轻松的将卫星从天上摘下来。它是一个全天候的飞行器，在十几级台风中照样起降，在大雾中也照样起降。飞行速度、飞行安全性更是现在的所有类型的飞机无法相比的。它飞行动作很灵活，可以做各种复杂的不可思议的飞行动作，它的所有飞行特征跟我们传说中的飞碟完全一样，它就是一个真正的UFO。

公路、铁路、水路、机场、港口等将不再重要，甚至变得毫无用处，它可以带来彻底的交通革命，带来人类社会的政治、经济、国界等一系列革命。它可以彻底改变人类的生活，让人类真正的飞起来，让人类彻底进入飞行时代，那将是一场空前的大变革。它半个小时内可以到达地球上任何一个地方，人类可以短时间内轻松的飞出银河系，可以在短时间内飞到宇宙中的任何一个星系中去。可以找到很多适宜人类居住的星球，可以实现星系移民，可以轻松的往来于各大星系。那将是一场空前的物种革命，将彻底改变人类的定义，地球人将成为历史，新人类将诞生，人类的定义将成为宇宙人，地球只是人类的摇篮。

附图说明

图1、本发明发动机一实施例结构示意图。

图中：1、飞轮 2、点火燃料管 3、气体混合室 4、进气孔 5、进气管

具体实施方式

下面结合实施例附图对本发明作进一步说明。

如图所示，本发明所述的核动力发动机，其喷气气缸有10个，分布飞轮1周边上，喷气气缸轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气气缸的上端连接进气管5，进气管5连通中间的气体混合室3，气体混合室3中心有进气孔4，对应进气孔4设置燃料喷嘴，进气孔4中心设置点火燃料管2，其中，喷气气缸为涡流燃烧喷气气缸。

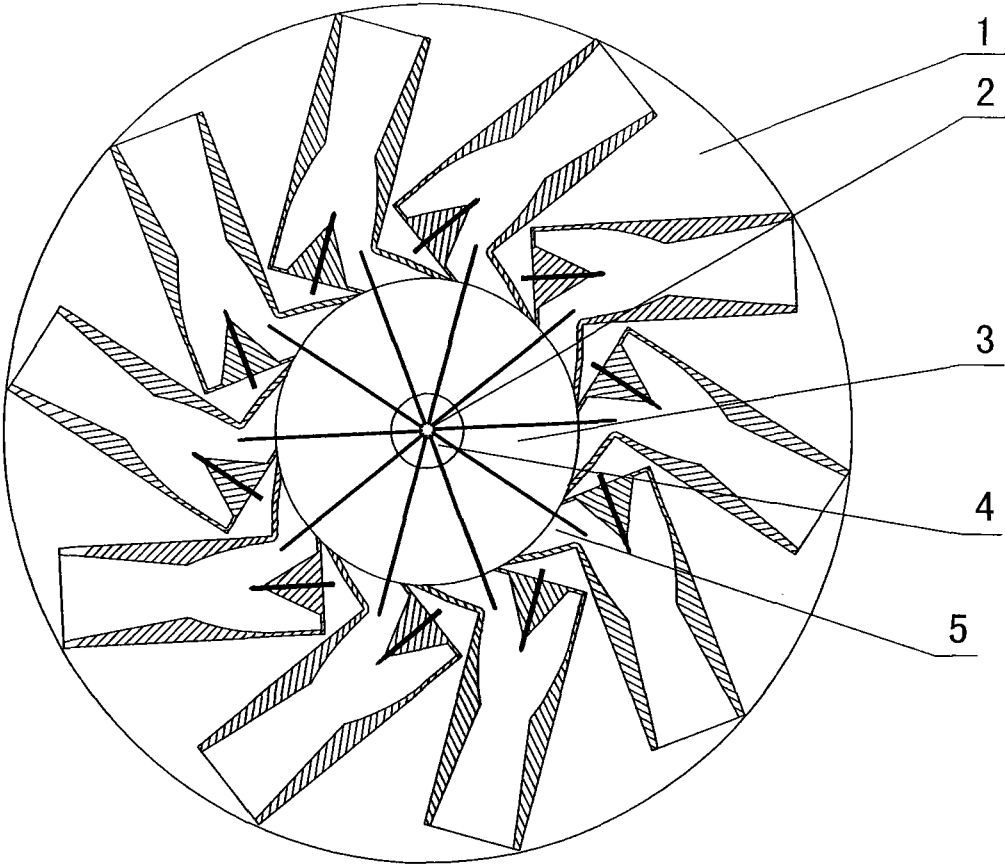


图 1



(12) 发明专利

(10) 授权公告号 CN 102390533 B

(45) 授权公告日 2013. 11. 27

(21) 申请号 201110284770. X

(22) 申请日 2011. 09. 22

(73) 专利权人 厦门大学

地址 361005 福建省厦门市思明南路 422 号

(72) 发明人 林麒 孙伟 殷春平 杨宁

陈艺新 陈艺峰 陈志刚

(74) 专利代理机构 厦门南强之路专利事务所

(普通合伙) 35200

代理人 马应森

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006. 01)

B64C 29/02 (2006. 01)

B64C 1/00 (2006. 01)

(56) 对比文件

CN 2557422 Y, 2003. 06. 25,

CN 201244363 Y, 2009. 05. 27,

CN 1300698 A, 2001. 06. 27,

CN 86206461 U, 1987. 12. 09,

CN 1224681 A, 1999. 08. 04,

US 2002/0104921 A1, 2002. 08. 08,

审查员 俞晓祥

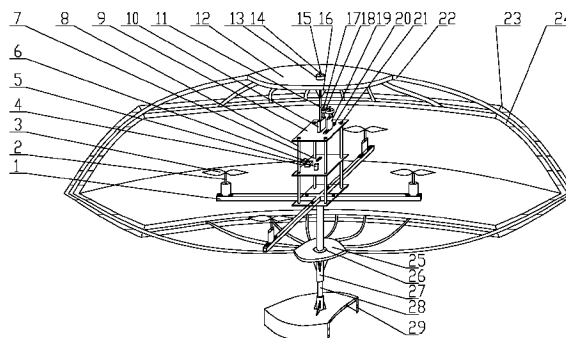
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 发明名称

一种碟形飞行器

(57) 摘要

一种碟形飞行器,涉及一种飞行器。提供一种具有较强抗侧风能力的碟形飞行器。设有支撑架、4个发动机、4个旋翼和罩架;支撑架上方设有载物台;载物台设有操控室和载物仓;操控室底板安装飞行控制电脑、能源箱和传感器;旋翼固定在发动机输出轴末端上;操控室上端设有操控发动机和变速箱,变速箱输入轴和操控发动机输出轴末端安装齿轮组,变速箱输出轴末端依次安装肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖;罩架两端分别固定在罩顶支撑盘外侧和罩底支撑盘的外侧;罩底支撑盘的中心孔安装轴承,轴承的中心孔安装起落架支撑轴;起落架支撑轴设有滑动轴和着陆盘,上端固定在支撑架底面,下端孔内嵌套滑动轴一端,滑动轴另一端安装在着陆盘上端。



1. 一种碟形飞行器,其特征在于设有十字形支撑架、4个发动机、4个旋翼和罩架;所述十字形支撑架上方中心设有载物台;所述载物台设有操控室和载物仓;所述操控室底板分别安装飞行控制电脑、能源箱和传感器,能源箱和传感器分别通过电缆与飞行控制电脑连接;所述4个发动机的底座对称安装在十字形支撑架的4个末端;所述4个旋翼分别固定在4个发动机输出轴末端上;所述操控室上端设有操控发动机和变速箱,变速箱底座安装在操控室上端中心;所述变速箱设有输出轴和输入轴,输入轴和操控发动机输出轴末端安装齿轮组,输出轴末端依次安装肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖;所述罩架设有外罩层和内罩层,外罩层的内表面和内罩层的外表面胶接在罩架中部,罩架的一端固定在罩顶支撑盘外侧边缘,罩架的另一端固定在罩底支撑盘的外侧边缘;所述罩底支撑盘的中心孔安装轴承,轴承的中心孔安装起落架支撑轴;所述起落架支撑轴设有滑动轴和着陆盘,起落架支撑轴上端固定在十字形支撑架的底面中心,起落架支撑轴下端孔内嵌套滑动轴的一端,滑动轴另一端安装在着陆盘上端中心。

2. 如权利要求1所述的一种碟形飞行器,其特征在于所述十字形支撑架采用碳纤维十字形支撑架或铝材十字形支撑架。

3. 如权利要求1所述的一种碟形飞行器,其特征在于所述发动机采用油机或电机。

4. 如权利要求1所述的一种碟形飞行器,其特征在于所述罩架由碳纤材料和/或铝材料制成。

5. 如权利要求1所述的一种碟形飞行器,其特征在于所述外罩层、内罩层由铝箔或高分子纤维材料制成。

6. 如权利要求1所述的一种碟形飞行器,其特征在于所述内罩层和外罩层为中空环状,内罩层和外罩层固定在罩架中间部分,与罩架一起包络整个飞行器。

一种碟形飞行器

技术领域

[0001] 本发明涉及一种飞行器,尤其是涉及一种碟形飞行器。

背景技术

[0002] 现有的飞行器,如飞机,导弹,火箭等,其特征众所周知。一直以来,不断有碟形飞行器的报道,以及飞行器爱好者对碟形飞行器的不懈探索。但碟形飞行器的利用和普及并未得到很好的发展。最近,不少国家争相对无人机、水上飞机及舰载机进行探索和研究,以及大众对 UFO 飞行器的关注,碟形飞行器越来越受到人们的重视,碟形飞行器的理论及其应用也得到不断发展。

[0003] 近 20 年来,不少航模爱好者和技术人员对碟形飞行器进行了探索和研究。中国专利 200710007864.6 公开了一种飞碟型飞行器理想模型;中国专利 93102323.8 公开了一种飞碟飞行器模型;中国专利 03114854.9 公开了一种圆碟形飞行器等,但其中大部分都停留在模型阶段,在现实中难以做到安全飞行。

发明内容

[0004] 本发明旨在提供一种具有较强抗侧风能力的碟形飞行器。

[0005] 本发明设有十字形支撑架、4 个发动机、4 个旋翼和罩架;所述十字形支撑架上方中心设有载物台;所述载物台设有操控室和载物仓;所述操控室底板分别安装飞行控制电脑、能源箱和传感器,能源箱和传感器分别通过电缆与飞行控制电脑连接;所述 4 个发动机的底座对称安装在十字形支撑架的 4 个末端;所述 4 个旋翼分别固定在 4 个发动机输出轴末端上;所述操控室上端设有操控发动机和变速箱,变速箱底座安装在操控室上端中心;所述变速箱设有输出轴和输入轴,输入轴和操控发动机输出轴末端安装齿轮组,输出轴末端依次安装肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖;所述罩架设有外罩层和内罩层,外罩层的内表面和内罩层的外表面胶接在罩架中部,罩架的一端固定在罩顶支撑盘外侧边缘,罩架的另一端固定在罩底支撑盘的外侧边缘;所述罩底支撑盘的中心孔安装轴承,轴承的中心孔安装起落架支撑轴;所述起落架支撑轴设有滑动轴和着陆盘,起落架支撑轴上端固定在十字形支撑架的底面中心,起落架支撑轴下端孔内嵌套滑动轴的一端,滑动轴另一端安装在着陆盘上端中心。

[0006] 所述十字形支撑架可采用碳纤维材料或铝材制成。

[0007] 所述发动机可采用油机或电机。

[0008] 所述能源箱可置电源和油箱一种或两种。

[0009] 所述罩架可由碳纤材料和 / 或铝材料制成;所述外罩层、内罩层可由铝箔或高分子纤维材料制成。

[0010] 所述内罩层和外罩层为中空环状,内罩层和外罩层固定在罩架中间部分,与罩架一起包络整个飞行器。

[0011] 与现有的碟形飞行器相比,本发明具有以下突出优点:

- [0012] 1) 在整个飞行过程中飞行器都能够抵抗较强的侧风,保证沿规划的航线飞行,稳定性强,安全性高,且形状结构简单,容易拆装;
- [0013] 2) 可实现垂直起降,并实现低空低速飞行,同时做悬停、转向等姿态;
- [0014] 3) 由于外罩是轻质结构,飞行器具有较强的承载能力,同时可实现水上起飞和降落,具有水上飞行器的功能;
- [0015] 4) 飞行器外罩内侧为凹面,外侧无垂直面,结构具有隐身特性,通过涂装隐身材料很容易改装成高性能隐身飞行器;
- [0016] 5) 由于本发明具有特殊的外形和气动特性,因此可为隐身无人机、水上飞机、舰载机及各类航模制作和研发提供参考。

附图说明

[0017] 图 1 为本发明实施例的结构组成示意图。

具体实施方式

[0018] 以下实施例将结合附图对本发明作进一步的说明。

[0019] 参见图 1,所述飞行器设有十字形支撑架 1、4 个发动机 2、4 个旋翼 3 和罩架 22。所述十字形支撑架 1 上方中心设有载物台 9;所述载物台设有操控室和载物仓;所述操控室底板分别安装飞行控制电脑 4、能源箱 5 和传感器 7,能源箱 5 和传感器 7 分别通过电缆 6 连接到飞行控制电脑 4;所述 4 个发动机 2 的底座对称安装在十字形支撑架 1 的 4 个末端;所述 4 个旋翼分别固定在 4 个发动机 2 输出轴末端上;所述操控室上端设有操控发动机 19 和变速箱 10,变速箱 10 底座安装在操控室上端中心;所述变速箱 10 设有输出轴 11、输入轴 17,输入轴 17 和操控发动机 19 输出轴末端安装齿轮组 18,输出轴 11 末端依次安装肋板 16、罩顶支撑盘 12、螺母 13、锁止销 15 和端盖 14;所述罩架 22 设有外罩层 23、内罩层 24,外罩层 23 的内表面和内罩层 24 的外表面胶接在罩架 22 中部,罩架 22 的一端固定在罩顶支撑盘 12 外侧边缘,罩架 22 的另一端固定在罩底支撑盘 25 的外侧边缘固定;所述罩底支撑盘 25 的中心孔安装轴承 26,轴承 26 的中心孔安装起落架支撑轴 27;所述起落架支撑轴 27 设有滑动轴 28、着陆盘 29,起落架支撑轴 27 上端固定在十字形支撑架 1 的底面中心,落架支撑轴 27 下端孔内嵌套滑动轴 28 的一端,滑动轴 28 另一端安装在着陆盘 29 上端中心。

[0020] 所述十字形支撑架 1 可采用碳纤维材料或轻质铝材制成。

[0021] 所述发动机 2 可采用油机或电机。

[0022] 所述能源箱 5 可置电源和油箱一种或两种。

[0023] 所述传感器 7 可采用由 GPS 导航仪,陀螺仪,红外测距仪,雷达,空速管,视觉导航仪,无线信号传输仪等组成的芯片。

[0024] 所述罩架 22 由碳纤材料和 / 或轻质铝材制成的;所述外罩层、内罩层由铝箔或高分子纤维材料制成。

[0025] 所述飞行器内罩层 24 和外罩层 23 为中空环状,固定在罩架 22 中间部分,与罩架 22 一起包络整个飞行器。

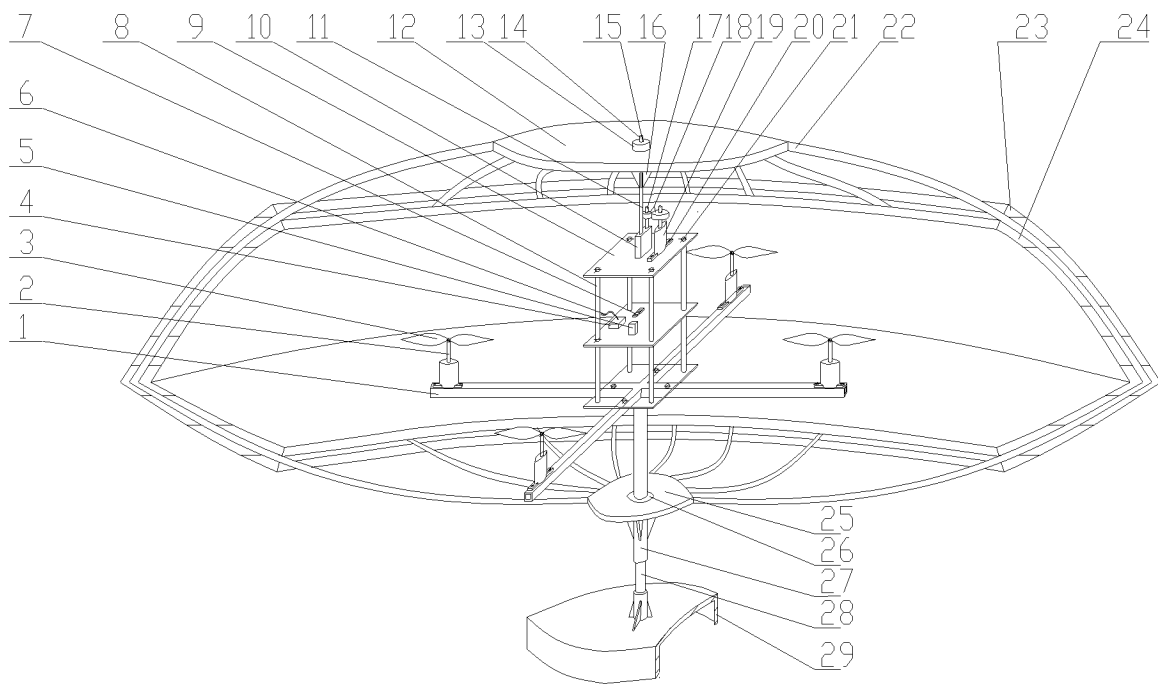


图 1



(12) 发明专利

(10) 授权公告号 CN 102424111 B

(45) 授权公告日 2014. 05. 07

(21) 申请号 201210004384. 5

(22) 申请日 2012. 01. 06

(73) 专利权人 厦门大学

地址 361005 福建省厦门市思明南路 422 号

(72) 发明人 林麒 孙伟 陈艺新 杨宁

殷春平 陈艺峰 陈志刚

(74) 专利代理机构 厦门南强之路专利事务所

(普通合伙) 35200

代理人 马应森

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006. 01)

审查员 冯景

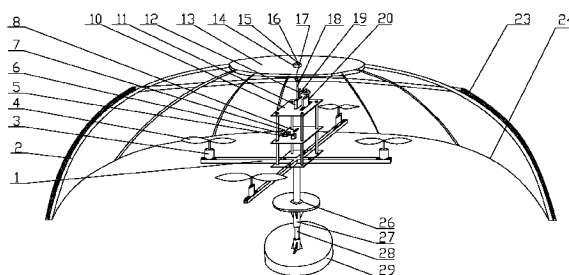
权利要求书1页 说明书3页 附图1页

(54) 发明名称

一种柔性碟形飞行器

(57) 摘要

一种柔性碟形飞行器,涉及一种飞行器。提供一种具有较强的抵抗不稳定气流能力和较强的横侧向稳定性的柔性碟形飞行器。设有十字形支撑架、主体动力系统、飞行控制系统、外罩、外罩动力系统和起落架系统;所述十字形支撑架、主体动力系统、飞行控制系统和外罩动力系统均设于外罩内;所述主体动力系统设有4个发动机、4个旋翼、能源装置;所述飞行控制系统设有飞行控制电脑和传感器组件;所述外罩设有罩架和柔性外罩层;所述柔性外罩动力系统设有操控发动机、变速箱、肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖;所述起落架系统设有起落架支撑轴、滑动轴和着陆盘。



1. 一种柔性碟形飞行器,其特征在于设有十字形支撑架、主体动力系统、飞行控制系统、外罩、外罩动力系统和起落架系统;

所述十字形支撑架、主体动力系统、飞行控制系统和外罩动力系统均设于外罩内;

所述主体动力系统设有4个发动机、4个旋翼、能源装置,所述4个发动机的底座对称安装在十字形支撑架的4个末端;所述4个旋翼分别固定在4个发动机输出轴末端上;所述十字形支撑架上方设有载物台,载物台设有操控室和载物仓,所述能源装置安装在操控室底板上;

所述飞行控制系统设有飞行控制电脑和传感器组件,所述飞行控制系统安装在操控室内,飞行控制电脑通过电缆与传感器组件和能源装置连接;

所述外罩设有罩架和柔性外罩层,所述柔性外罩层覆在罩架上,所述外罩包络整个飞行器;

所述外罩动力系统设有操控发动机、变速箱、肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖,所述操控发动机和变速箱安装在操控室上端,所述变速箱的底座安装在操控室上端中心处;所述变速箱设有输出轴和输入轴,变速箱的输入轴和操控发动机输出轴末端安装齿轮组,变速箱的输出轴末端依次安装肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖;位于罩架中央的罩顶支撑盘与主机架上的变速箱的输出轴连接;

所述起落架系统设有起落架支撑轴、滑动轴和着陆盘,所述起落架支撑轴上端固定在十字形支撑架的底面中心,起落架支撑轴下端孔内嵌套滑动轴的一端,滑动轴的另一端安装在着陆盘上端中心。

2. 如权利要求1所述的一种柔性碟形飞行器,其特征在于所述十字形支撑架采用碳纤维材料或其他轻质高强度材料制成。

3. 如权利要求1所述的一种柔性碟形飞行器,其特征在于所述能源装置采用电源或/和油箱。

4. 如权利要求1所述的一种柔性碟形飞行器,其特征在于所述传感器组件设有GPS导航仪、陀螺仪、红外测距仪、雷达、风速计、风向仪、视觉导航仪、无线信号传输仪中的至少一种。

5. 如权利要求1所述的一种柔性碟形飞行器,其特征在于所述外罩呈中空倒扣碗状,所述罩架下缘为开放式的圆形框架。

6. 如权利要求1或5所述的一种柔性碟形飞行器,其特征在于所述罩架由碳纤材料制成。

7. 如权利要求1所述的一种柔性碟形飞行器,其特征在于所述柔性外罩层由高韧性高分子纤维材料制成。

8. 如权利要求1所述的一种柔性碟形飞行器,其特征在于所述外罩采用柔性外罩。

一种柔性碟形飞行器

技术领域

[0001] 本发明涉及一种飞行器,尤其是涉及一种柔性碟形飞行器。

背景技术

[0002] 直升飞机、固定翼飞机、火箭等现有飞行器,其特征众所周知,一直以来,不断有碟形飞行器的报道,飞行器爱好者对碟形飞行器不懈地探索着,但碟形飞行器的利用和普及并未得到很好的发展。最近,不少国家争相对无人机、水上飞机及舰载机进行探索和研究,以及大众对 UFO 飞行器的持续关注,使碟形飞行器越来越受到人们的重视,碟形飞行器的理论及其应用也得到不断发展。

[0003] 近 10 年以来,不少航模爱好者和工程技术人员对碟形飞行器进行了探索和研究。中国专利 200710007864.6 公开了一种飞碟型飞行器理想模型;中国专利 93102323.8 公开了一种飞碟飞行器模型;中国专利 03114854.9 公开了一种圆碟形飞行器等,但这些碟形飞行器的外罩都是刚性的、外形是不变的,没有挖掘其碟形外壳的潜在功能。

发明内容

[0004] 本发明旨在提供一种具有较强的抵抗不稳定气流能力和较强的横侧向稳定性的柔性碟形飞行器。

[0005] 本发明设有十字形支撑架、主体动力系统、飞行控制系统、外罩、外罩动力系统和起落架系统;

[0006] 所述十字形支撑架、主体动力系统、飞行控制系统和外罩动力系统均设于外罩内;

[0007] 所述主体动力系统设有 4 个发动机、4 个旋翼、能源装置,所述 4 个发动机的底座对称安装在十字形支撑架的 4 个末端;所述 4 个旋翼分别固定在 4 个发动机输出轴末端上;所述十字形支撑架上方设有载物台,载物台设有操控室和载物仓,所述能源装置安装在操控室底板上;

[0008] 所述飞行控制系统设有飞行控制电脑和传感器组件,所述飞行控制系统安装在操控室内,飞行控制电脑通过电缆与传感器组件和能源装置连接;

[0009] 所述外罩设有罩架和柔性外罩层,所述柔性罩层覆在罩架上,所述外罩包络整个飞行器;

[0010] 所述柔性外罩动力系统设有操控发动机、变速箱、肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖,所述操控发动机和变速箱安装在操控室上端,所述变速箱的底座安装在操控室上端中心处;所述变速箱设有输出轴和输入轴,变速箱的输入轴和操控发动机输出轴末端安装齿轮组,变速箱的输出轴末端依次安装肋板、罩顶支撑盘、螺母、锁止销和端盖;位于罩架中央的罩顶支撑盘与主机架上的变速箱的输出轴连接;

[0011] 所述起落架系统设有起落架支撑轴、滑动轴和着陆盘,所述起落架支撑轴上端固定在十字形支撑架的底面中心,起落架支撑轴下端孔内嵌套滑动轴的一端,滑动轴的另一

端安装在着陆盘上端中心。

[0012] 所述十字形支撑架可采用碳纤维材料或其他轻质高强度材料制成。

[0013] 所述能源装置可采用电源或 / 和油箱。

[0014] 所述传感器组件可设有 GPS 导航仪、陀螺仪、红外测距仪、雷达、风速计、风向仪、视觉导航仪、无线信号传输仪等中的至少一种。

[0015] 所述外罩可呈中空倒扣碗状,所述罩架下缘可为开放式的圆形框架;所述罩架可由碳纤维材料或其他轻质高强度、高韧性材料制成;所述柔性外罩层可由高韧性高分子纤维材料制成。

[0016] 所述外罩动力系统可采用柔性外罩动力系统,所述外罩可采用柔性外罩。

[0017] 所述主体动力系统用于提供飞行所需动力,所述飞行控制系统用于将人的意志转化为飞行时的指令,所述外罩主要用于缓和和稳定气流的冲击、增加飞行稳定性和增强抵抗侧风的能力,所述外罩动力系统用于按照飞行控制系统给出的指令调节外罩的转速和转向,所述起落架系统主要用于为飞行器停放和降落时提供必要支撑和保护。

[0018] 与现有的碟形飞行器相比,本发明具有以下突出优点:

[0019] 1) 飞行器在飞行时,其柔性外罩可根据风速的大小、方向自适应地改变形状,提高紊乱气流下的飞行稳定性;

[0020] 2) 飞行器在整个飞行过程中都能够抵抗侧风,具有较好的横侧向稳定性,保证沿规划的航线飞行,安全性高,且形状结构简单,容易拆装;

[0021] 3) 可以根据风速计和风向仪提供的数据自行改变柔性外罩的转速和转向。

[0022] 4) 可实现垂直起降,并实现低空低速飞行,同时做悬停、转向等姿态;

[0023] 5) 由于柔性外罩是轻质结构,飞行器具有较强的承载能力,同时可实现水上起飞和降落,具有水上飞行器的功能;

[0024] 6) 飞行器柔性外罩无垂直面,结构具有隐身特性,通过涂装隐身材料很容易改装成高性能隐身飞行器;

[0025] 7) 由于本发明具有特殊的外形和气动特性,因此可为隐身无人机、水上飞机、舰载机及各类航模制作和研发提供参考。

附图说明

[0026] 图 1 为本发明实施例的结构组成示意图。

具体实施方式

[0027] 以下实施例将结合附图对本发明作进一步的说明。

[0028] 参见图 1,本发明实施例设有十字形支撑架、主体动力系统、飞行控制系统、外罩、外罩动力系统和起落架系统。

[0029] 所述十字形支撑架 1、主体动力系统、飞行控制系统和外罩动力系统均设于外罩内。

[0030] 所述主体动力系统设有 4 个发动机 3、4 个旋翼 4、能源装置 6,所述 4 个发动机 3 的底座对称安装在十字形支撑架 1 的 4 个末端;所述 4 个旋翼 4 分别固定在 4 个发动机 3 输出轴末端上;所述十字形支撑架 1 上方设有载物台 10,载物台 10 设有操控室和载物仓,

所述能源装置 6 安装在操控室底板上。

[0031] 所述飞行控制系统设有飞行控制电脑 5 和传感器组件 8,所述飞行控制系统安装在操控室内,飞行控制电脑 5 通过电缆 7 与传感器组件 8 和能源装置 6 连接。

[0032] 所述外罩设有罩架 2 和柔性外罩层 23,所述柔性罩层 23 覆在罩架 2 上,所述外罩包络整个飞行器。

[0033] 所述柔性外罩动力系统设有操控发动机 20、变速箱 11、肋板、罩顶支撑盘 13、螺母 14、锁止销 16 和端盖 15,所述操控发动机 20 和变速箱 11 安装在操控室上端,所述变速箱 11 的底座安装在操控室上端中心处;所述变速箱 11 设有输出轴和输入轴,变速箱 11 的输入轴 18 和操控发动机 20 输出轴末端安装齿轮组 19,变速箱 11 的输出轴 12 末端依次安装肋板、罩顶支撑盘 13、螺母 14、锁止销 16 和端盖 15;位于罩架 2 中央的罩顶支撑盘 13 与十字形支撑架 1 上的变速箱 11 的输出轴 12 连接。

[0034] 所述起落架系统设有起落架支撑轴 27、滑动轴(也称伸缩轴)28 和着陆盘 29,所述起落架支撑轴 27 上端固定在十字形支撑架 1 的底面中心,起落架支撑轴 27 下端孔内嵌套滑动轴 28 的一端,滑动轴 28 的另一端安装在着陆盘 29 上端中心。

[0035] 所述十字形支撑架 1 可采用碳纤维材料或其他轻质高强度材料制成。

[0036] 所述发动机 3 可采用油机或电机。

[0037] 所述能源装置 6 可采用电源或 / 和油箱。

[0038] 所述传感器 8 组件主要由陀螺仪,超声测距仪,雷达,风速计,风向仪,GPS 导航仪,视觉导航仪,无线信号传输仪等组成。

[0039] 所述 4 个发动机 3 的底座可通过螺栓对称安装在十字形支撑架 1 的 4 个末端。所述 4 个旋翼 4 可分别通过螺纹连接安装在 4 个发动机 3 输出轴末端上。

[0040] 所述载物台 10 设有操控室和载物仓;所述操控室底板分别通过螺栓固定安装飞控电脑 5、能源装置 6 和传感器组件 8,能源装置 6 和传感器组件 8 由分别将能量和数据通过电缆 7 传送到飞控电脑 5 和发动机 3。

[0041] 所述罩架 2 由碳纤材料或其他高强度、高韧性材料制成,所述罩架 2 下缘为开放式的圆形框架 24;所述外罩层 23 由高分子纤维材料或其它轻质韧性材料制成,所述外罩层 23 为中空倒扣碗状,覆在罩架 2 上,与罩架 2 一起包络整个飞行器。

[0042] 所述操控室顶部中部通过螺栓固定一个操控发动机 20 和变速箱 10,发动机 3 驱动变速箱 11 上端的齿轮组 19,齿轮组 19 中的两个齿轮分别通过键固定在发动机 3 的输出轴和变速箱的输入轴 18 末端上,齿轮组 19 将动力经变速箱输入轴 18 变速后传递至输出轴 12 驱动罩顶支撑盘 13,所述罩顶支撑盘 13 通过肋 17 增加强度且其内孔固定在输出轴 12 末端,同时输出轴 12 末端依次被螺母 14、锁止销 16 和端盖 15 固定。罩顶支撑盘 13 外侧边缘通过铆钉连接罩架 2。所述罩架 2 与外罩层 23 通过高分子粘结剂粘结,所述罩底支撑盘 26 的中心孔通过过盈配合连接轴承 26 的外圈,所述轴承 26 的内圈通过过盈配合连接起落架支撑轴 27。在所述起落架支撑轴 27 上端通过螺栓连接十字形支撑架 1 的底面中心,同时起落架支撑轴 27 下端孔内还嵌套可沿轴向滑动的伸缩轴 28,伸缩轴 28 另一端通过螺纹固定连接着陆盘 29 上端中心处。碟形飞行器飞行时,所述着陆盘 29 可通过伸缩轴 28 的缩短收起,着陆时可伸长放下。

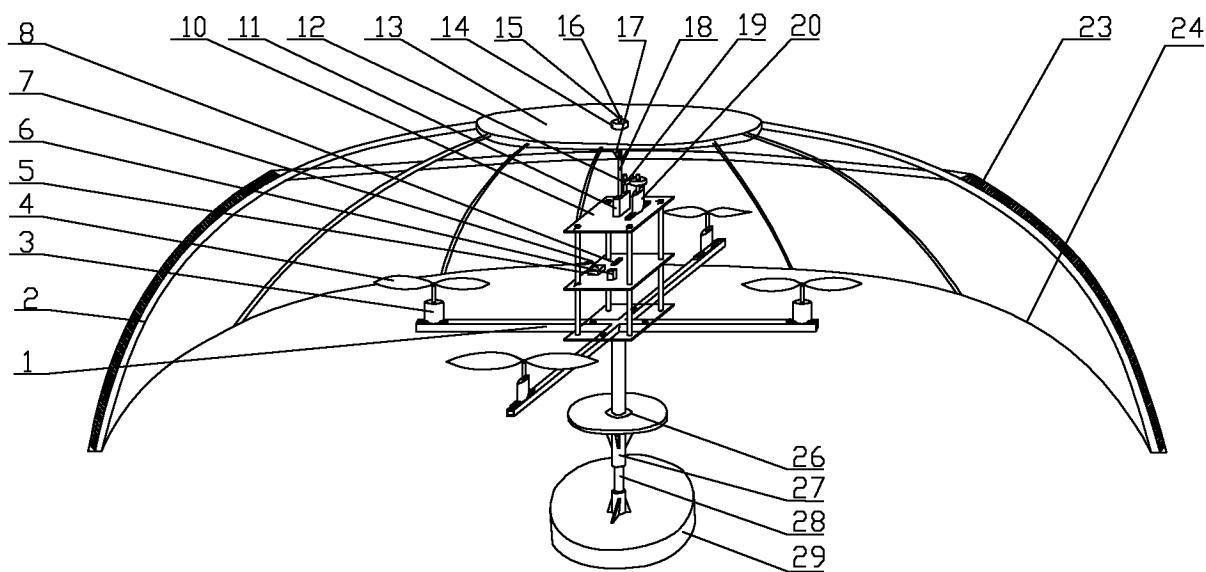


图 1

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl.
B64C 39/06 (2006.01)



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200710112717.5

[43] 公开日 2008 年 12 月 17 日

[11] 公开号 CN 101323375A

[22] 申请日 2007.6.11

[21] 申请号 200710112717.5

[71] 申请人 李本现

地址 419600 湖南省沅陵县龙兴居委会新村
组 40 栋 1-2

[72] 发明人 李本现

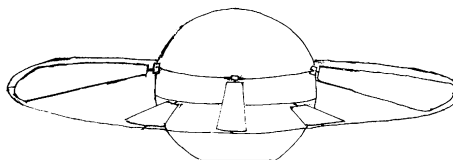
权利要求书 1 页 说明书 4 页 附图 8 页

[54] 发明名称

安全绿色飞行器“飞碟”

[57] 摘要

本发明公开了一种安全、绿色的空中交通飞行器“飞碟”。本飞碟是以主体仓与碟翼分开又结合的飞行器，主体仓供驾驶及其他方面工作，碟翼在主体仓外围上下两条轨道上旋转，碟翼在旋转时带动转动轴，转动轴带动发电机发电、变电、电源转换成磁场，磁场启动碟翼旋转循环工作，不需使用任何材料，主体仓是圆球形状的，在顶部设计一个降落伞存放箱，飞碟不管在任何意想不到的情况下，均可保驾驶及其他方面的安全。



一种安全，绿色的空中交通工具“飞碟”其特征是：飞碟由：主体仓、碟翼、发电、安全箱所组成，其中主体仓呈圆球状，主体仓外围分上下两层轨道，上层为丁字型轨道，下层为勾手式磁悬浮轨道，碟翼上层的轱辘轨道的外圈为裙边齿轮吻合转动轴齿轮，转动轴皮带盘带动发电机发电，电源转换成磁场，循环工作。圆球体顶部中心点为存放降落伞的安全箱，碟翼上下层各有4片可调角度的活动浆叶，上下浆叶在边沿汇成一个圆边，自边沿到主体仓呈三角状。

安全绿色飞行器“飞碟”

本发明是一种新型的直升直降、不用燃料、自身旋转发电转换成磁场，旋转、循环工作产生飞行能力的安全、新型的高新技术，无污染的飞行器。

现行的飞行器，均是靠燃烧能源产生动力推动助飞，并且离不开机场跑道，在空中出现意外情况自保安全系数为零，所燃烧的能源直接向地球深处开采，有损生态平衡。

本发明的目的是：研究一种新型的飞行器，可以提高空中的安全程度，靠自身旋转产生能源，可以减轻地下能源的开采，更可以减少空气的污染，保护大气层。直升直降，可以减少地面的人力财力负担。设计这种飞行器，就是对空中交通事故从此开始有了 95% 以上的安全保障。

本发明可以通过如下方案予以实施，飞碟能飞行，它的碟翼与主体仓是联合的分开体，主体仓是一个不动的固定体，可供仓内的工作人员安全工作。碟翼在主体仓外围的轨道上旋转而产生飞行能力。主体仓外围有上下两层轨道，上层为丁字型轨道，轨道上装有 4 个翼叶轱辘，下层为勾手式磁悬浮轨道，上下翼叶从内外伸，终止点汇成一个圆圈边，这样就可以将飞碟结合成一个整体。轨道上的翼叶轱辘及勾手式磁悬浮轨道在地面站的电力及高压油泵的作用下开始旋转，能旋转，就能产生飞行能力。碟翼的旋转就如水利资源，根据动力转动轴

齿轮大小的变化，可改变量变的转动原理。上层轨道轱辘增加一个裙边齿圆轨，裙边齿圆轨旋转带动传动轴上的齿轮旋转，传动轴上的皮带轮就可以带动发电机发电。发电、变电、供电循环工作就有用不完的能源，飞行的时间就可不受限制。飞碟的主体仓整体基本是球状体，分三层，上层为工作及人员生活仓，中层为发电、变电、储电、供电仓，下层为其他用途仓，上层的顶端即飞碟的中轴点设计一个安全箱存放降落伞，不管飞碟在空中遇到任何意外情况，飞碟处于危险阶段时弹射出降落伞，可保工作人员及主体仓的安全着陆。碟翼设计为上下两层，各有四片可调角度的 S 形浆叶，在边沿汇成一个圆边，从内向外成三角状。前进时，碟叶片操作成水平状，机器人从密封仓内推出尾推进器，在尾推进器的作用下，飘浮在空中的飞碟就会前进。

该飞碟的产生，将会对高空飞行的科学技术有一定的提高，特别是国防科学。飞碟在空中飞行时，因为是用电，代替了燃气涡轮机，既无噪音也无热气流。无需燃烧任何能源，可以增进地球的生态平衡。不排放热量、废气，可以增进环保。飞碟在空中旋转时已形成自旋稳定的定轴性，因此飞碟的安全程序超过其他任何飞行器。直升飞机是起重提吊式，重量全在旋翼下，而飞碟的碟翼与主体仓是平行的，它是靠碟翼的轱辘及勾手式轨道将主体仓平抬起来，平抬时主体仓的周边力度汇

集于轴心，因此，飞碟的稳定性及负重量可以超过直升机。

下面结合附图 1—8 详细说明本发明的附图细节

- 1 图 为飞碟的外貌全图
- 2 图 为飞碟的翼叶分布图
- 3 图—1 为全封闭圈内仓
- 3 图—2 为丁字型轨道平面图
- 4 图—1 为翼叶旋转轱辘及裙边齿轮示意图
- 4 图—2 为发电机旋转轴吻合裙边齿的飞轮图
- 5 图 为旋转轱辘裙边齿示意图
- 6 图—1 平稳滑轮
- 6 图—2 碟翼轴固定卡
- 6 图—3 加快运行增轴承滑轮
- 6 图—4 丁字型轨道
- 6 图—5 裙边齿轨道圈
- 6 图—6 加快运行增轴承
- 7 图—1、2、3 为勾手式磁悬浮轨道分解图
- 8 图—1 尾旋浆推进器示意图
- 8 图—2 存放降落伞的安全箱
- 8 图—3 配电、供电、储电柜
- 8 图—4 油泵升降脚架
- 8 图—5 发电机
- 8 图—6 旋转轴及皮带盘

8 图—7 吻合齿轮

8 图—8 旋转轱辘

8 图—9 工作台

飞碟项目的设计、属高新型科学技术，此项发明申请只是在飞碟的整体形状、能源、安全程度上有一定的突破，要完全飞碟的全过程还需解决，如多少平方米容积的主体仓需要多少安培的电才能启动碟翼旋转，如何解决在小面积的地方人电共处的防磁问题还需进一步研究。

图1

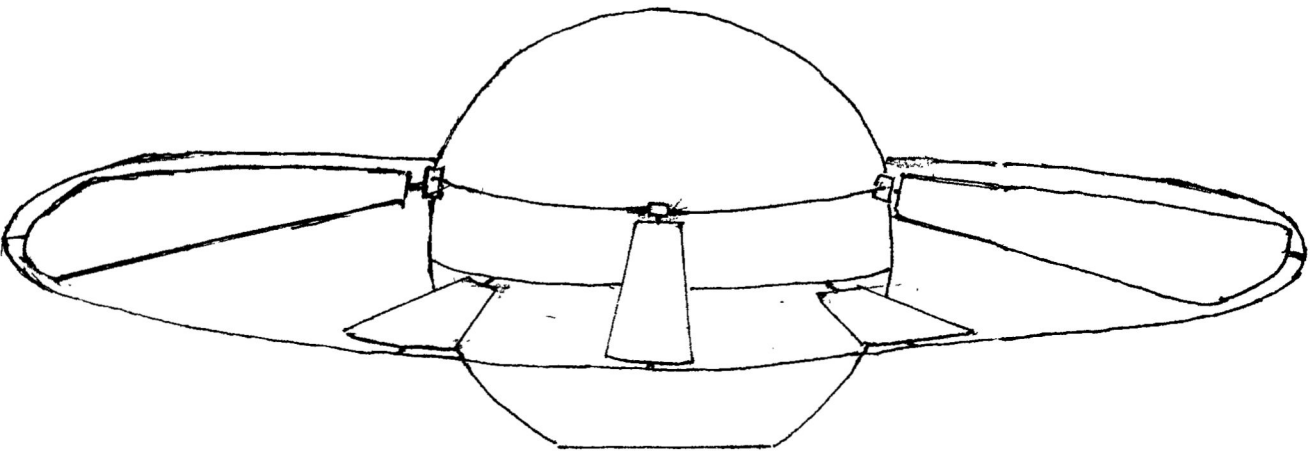


图 2

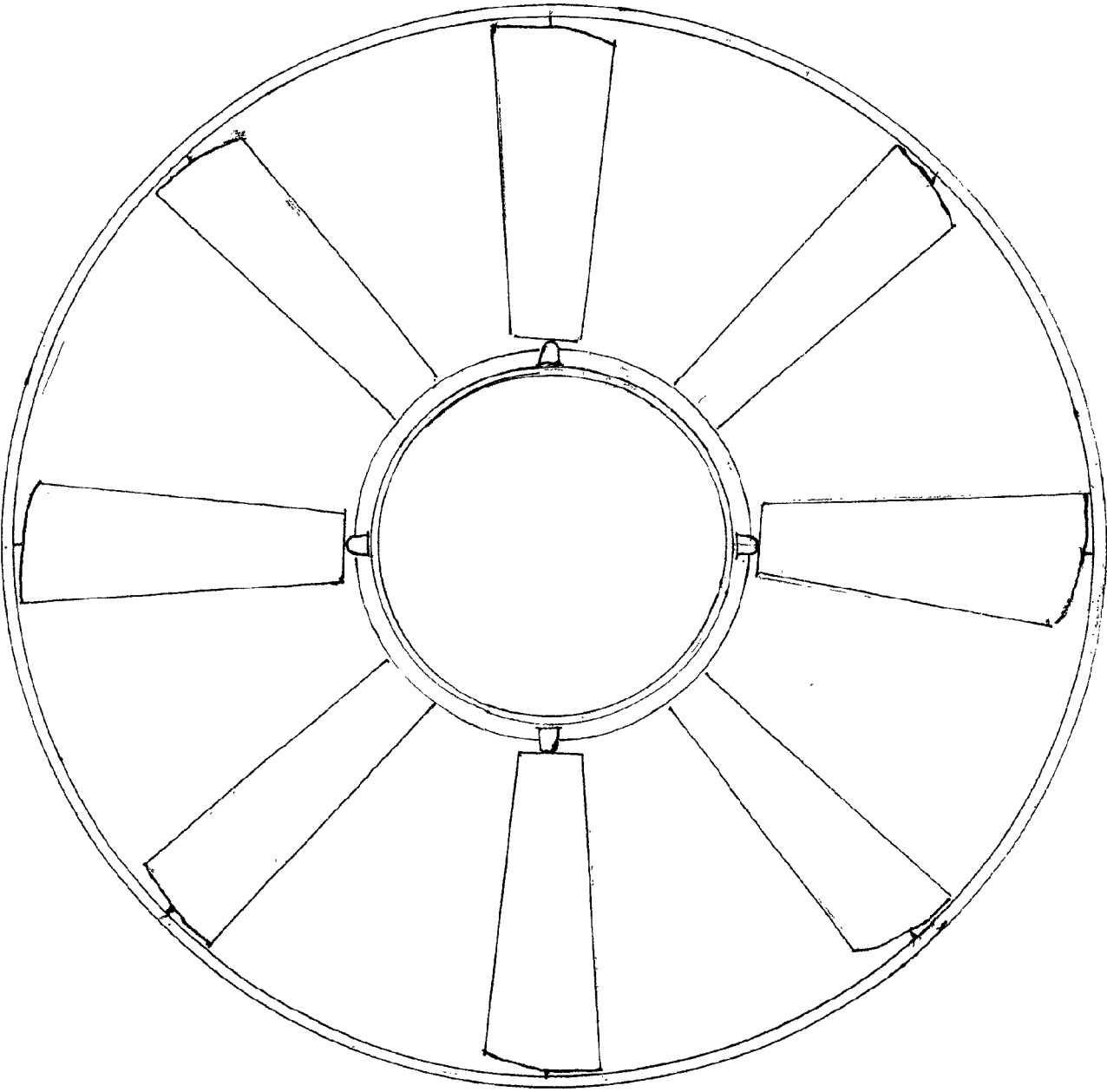


图 3

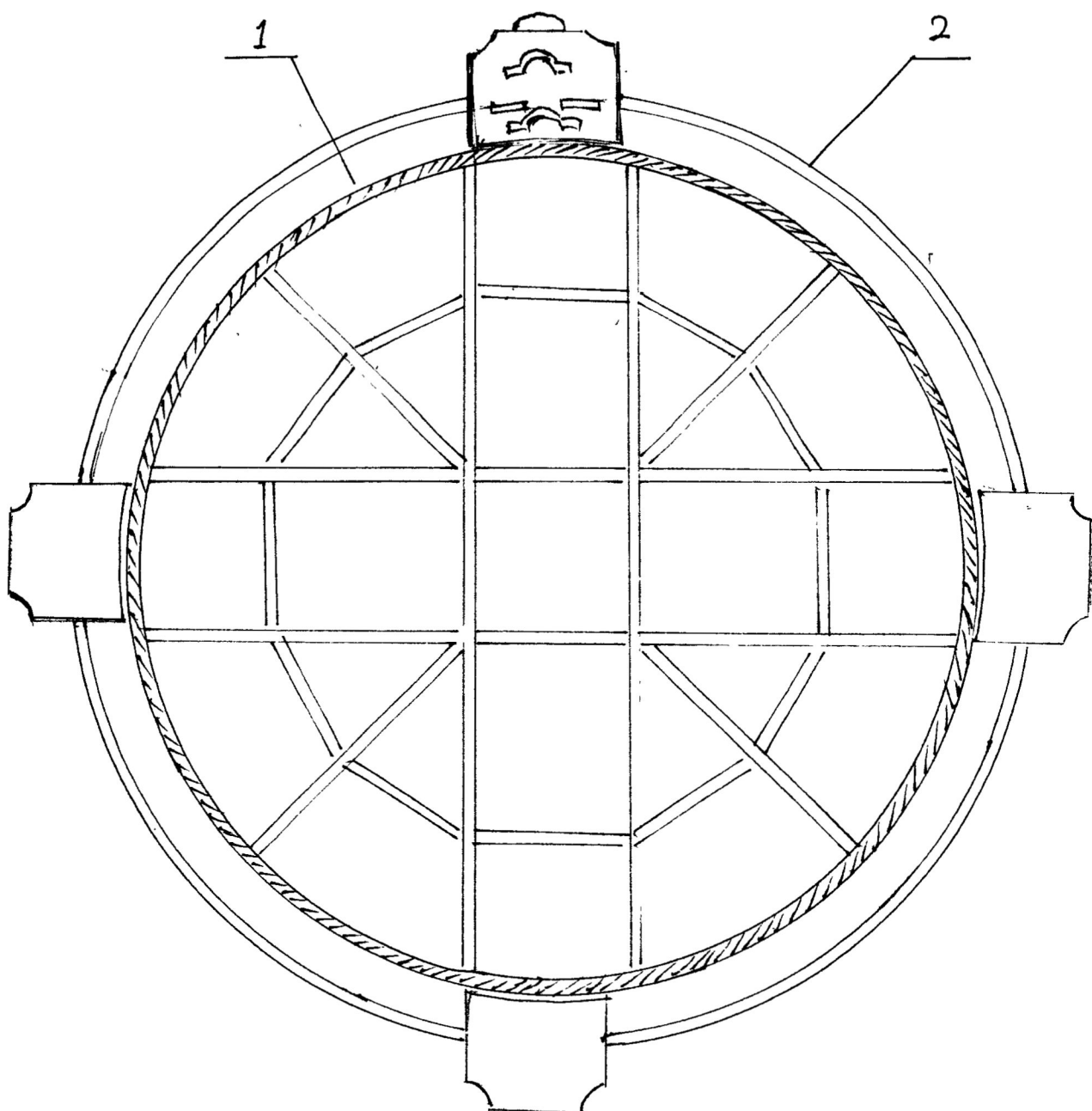
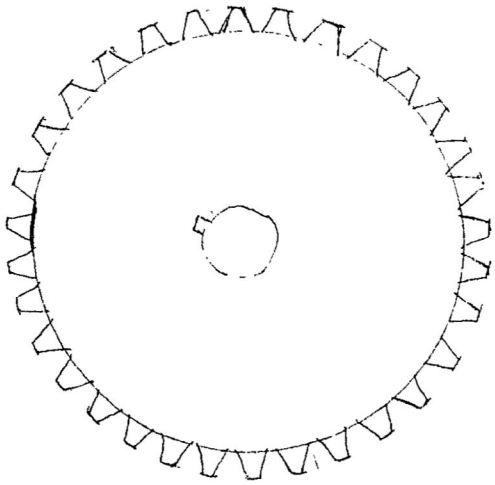
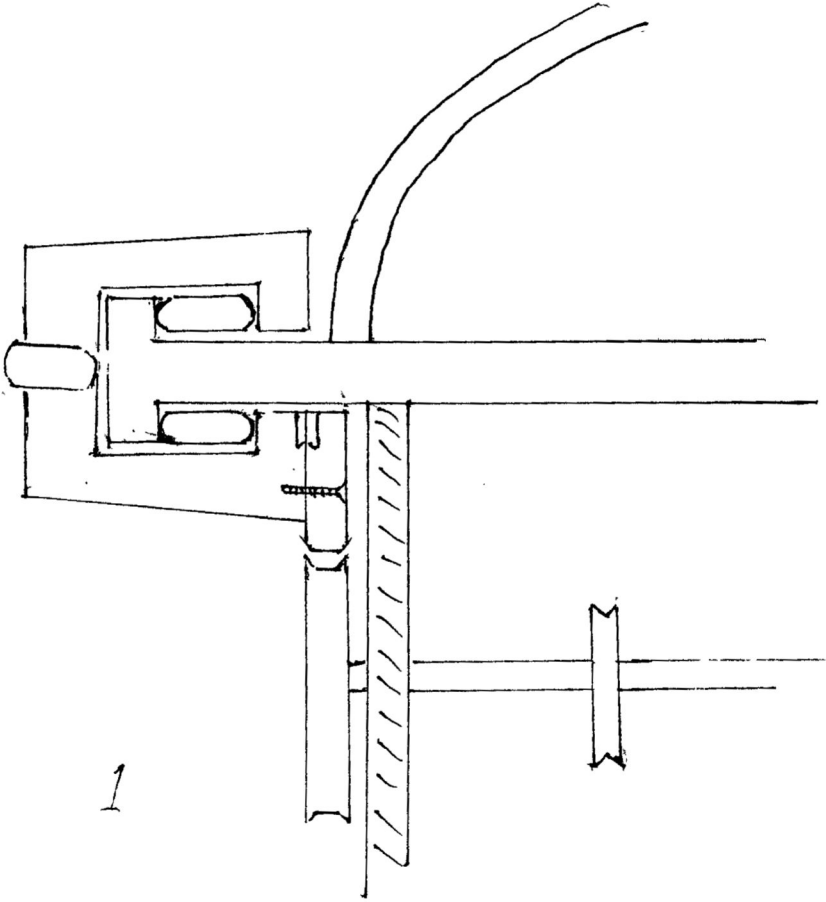


图4



2

图 5

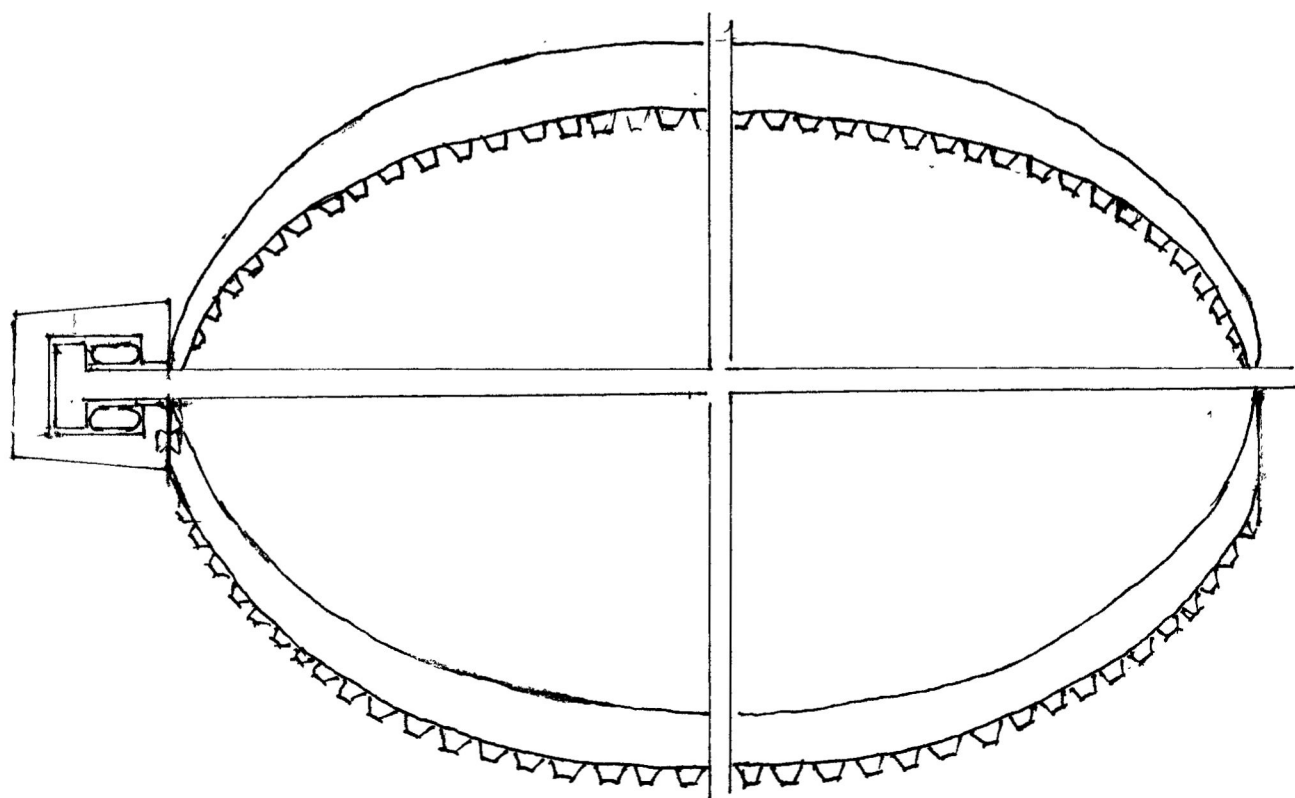


图 6

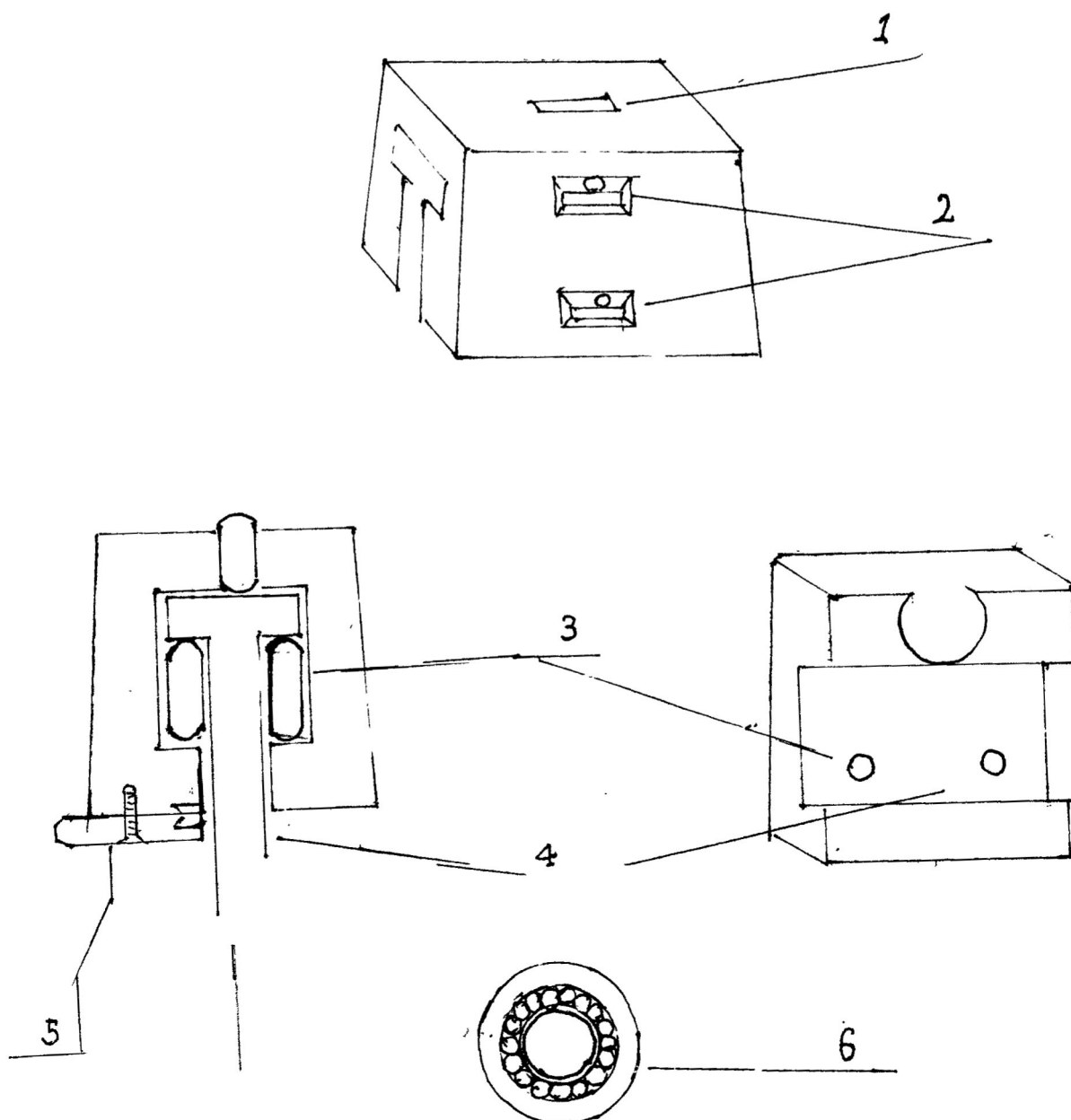


图7

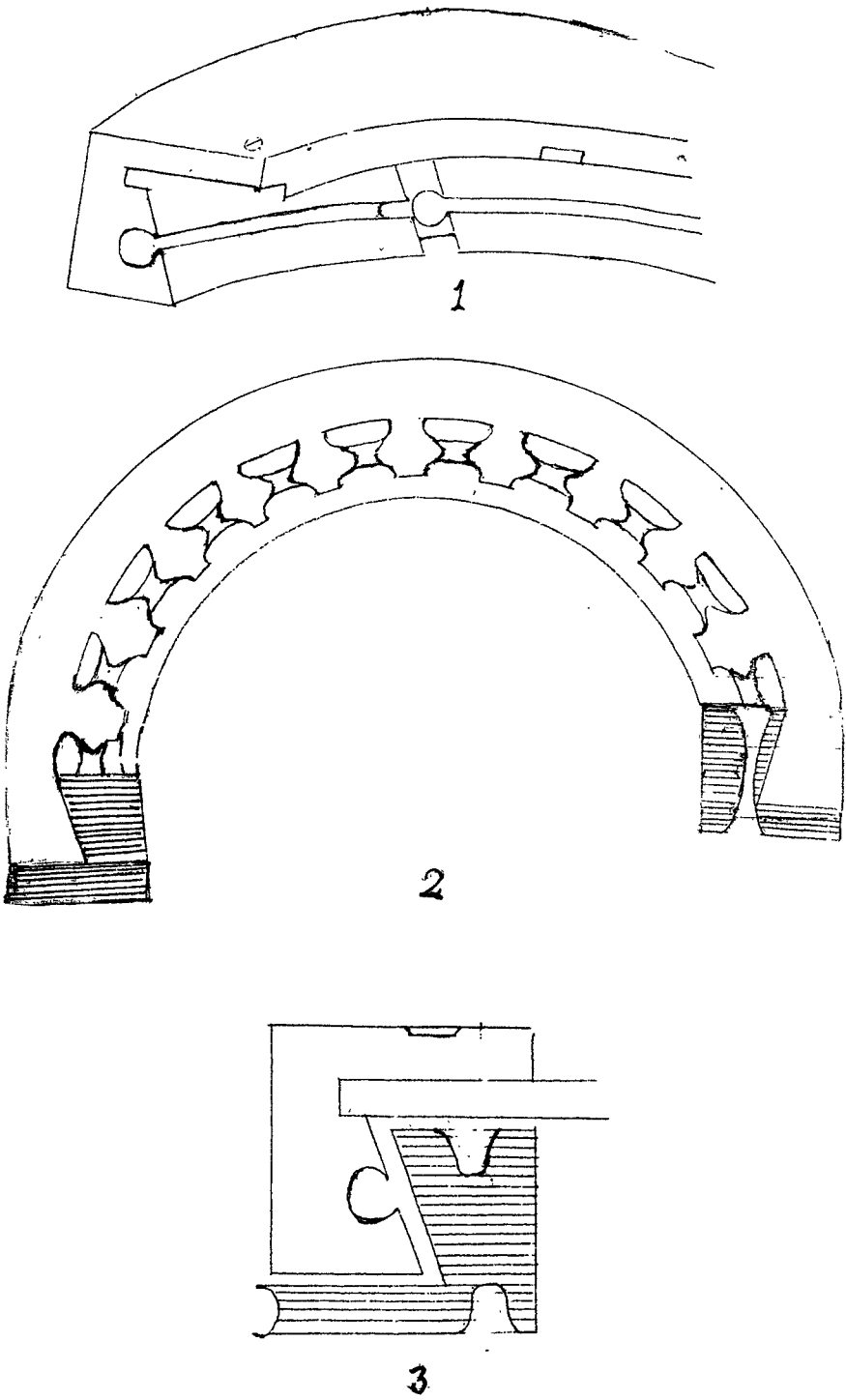
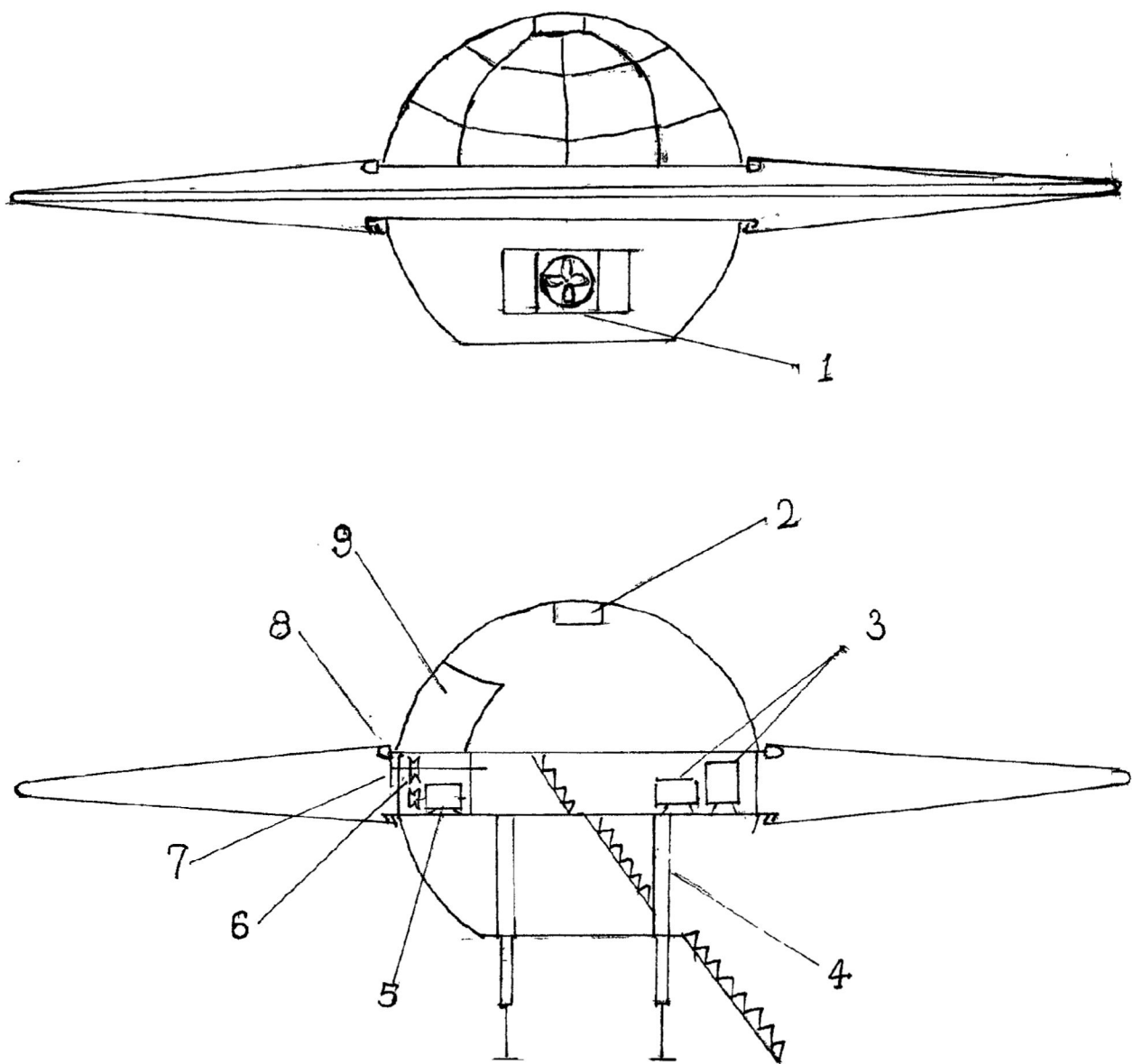


图 8





(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106081105 A

(43)申请公布日 2016. 11. 09

(21)申请号 201610403009.6

(22)申请日 2016.06.12

(71)申请人 李海波

地址 150100 黑龙江省双城市团结乡育新村二十五委

(72)发明人 李海波

(51)Int.Cl.

B64C 39/00(2006.01)

B64D 27/24(2006.01)

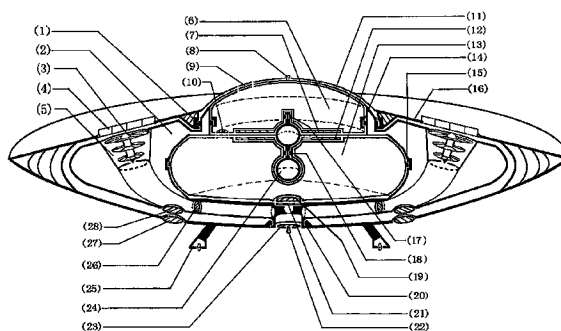
权利要求书3页 说明书5页 附图6页

(54)发明名称

太极飞碟

(57)摘要

太极飞碟的原理主要来自于对太极八卦图的参悟和陀螺运动效应的利用;它主要由飞碟的外罩、飞碟的真空罩、飞碟的座舱、飞碟的中心轴、姿态稳定控制器、涵道式空气压缩机、飞碟的发动机、电脑等部件构成;其主要利用了磁悬浮、电动机和机械自动化等技术;太极飞碟的出世是华夏民族的道教传承文化与现代科技“联姻”的结晶,它可以实现水、陆、空、天通航。



1. 太极八卦图主要由八卦图和太极图两部分构成,直观上觉得八卦图的第一层外环应该是可以旋转的飞碟的外罩,第二层环应该是起保护作用的飞碟的真空罩,第三层的内环应该是可以旋转的飞碟的座舱;中间的太极图应该是飞碟的动力核心,传说中的飞碟来自外星球,它可以以S形轨迹或直线轨迹航行,那么它的移动应该遵循宇宙天体的运动法则,公所周知星辰是大的陀螺,想要操控星辰不太现实,但我们可以控制质量合适的陀螺,驱使陀螺旋转会令其储存动能,操控陀螺轴与重力线不再平行陀螺就会产生进动性运动,从而形成圆形轨迹的驱动力,而S形可以理解是由两个半圆组成,由阴阳鱼所构成的太极图如同一个陀螺盘,其上也有一个S形,当进动性运动的陀螺(太极图)产生半个圆形轨迹后,如果把陀螺盘面(太极图)上下翻转调换其陀螺轴的方向,陀螺(太极图)就会产生另一个所需的半个圆形轨迹,从而产生了S形轨迹的驱动力;当控制太极图的其中一个阴阳鱼眼时,陀螺(太极图)旋转储存的动能就会转变成势能,会以施力的鱼眼做偏心轴运动形成离心力(向心力)牵引飞碟会以“直线”轨迹航行;进一步推理应该是多个陀螺交替不间断地把储存的动能转变成势能形成离心力(向心力)牵引飞碟以“直线”轨迹航行,并且众陀螺应该是以子母陀螺组合方式做进动性运动,形成曲线中的S形轨迹的驱动力驱使飞碟航行,而且经过联想、辩证、推理二维的八卦方位控制图可以经由球形方向舵转变成多维方向舵,此时八卦方位控制图的三层环应该是控制子母陀螺的多维方向舵;太极八卦图六十四卦的演算变化利用的是阴阳符号(“—”代表阴,“-”代表阳),目前的机械自动化操控都有电脑的身影,电脑的运行机制与太极八卦图六十四卦的演算变化都利用了二进制,很容易让人联想到飞碟也会利用到电脑实现自动化操控,太极飞碟的操控键盘(或界面)可以模拟太极八卦图设计,各个阴阳符号和阴阳鱼眼可以设计成操控键或显示灯;由太极八卦图中“太极”两字很容易让人联想到太极拳,其拳法讲究刚柔并济、使用巧劲、借力打力与周围的环境等融为一体,其实飞行器与太极拳都是力的运用与演练,飞碟的终极研发及操控应该借鉴太极拳的精髓,让飞碟多多利用惯性,借助天地间的环境与事物达到使用巧劲的目的,如:不要像火箭和直升机“旱地拔葱”使用蛮力起飞,应该像固定翼飞机一样借助空气的阻力升降,飞碟可以采取摆动轨迹或螺旋轨迹达到“垂直”升降;由于飞碟与无字天书(太极八卦图)有着神秘连系,因此称它为太极飞碟;对于中国道教传承文化的理解和参悟,吾只是窥视其一隅罢了;太极飞碟主要由飞碟的外罩、飞碟的真空罩、飞碟的座舱、飞碟的中心轴、姿态稳定控制器、涵道式空气压缩机、飞碟的发动机、电脑等部件构成;飞碟的外罩有采集能量,分化阻力等作用;飞碟的真空罩有保护飞碟的座舱及实现座舱无阻力旋转;飞碟的中心轴相当于不旋转的电动机的定子,利用共轴反向旋转的无轴承电动机驱动两个陀螺式姿态稳定控制器旋转产生定轴性,以确保飞碟的中心轴稳定不旋转,姿态稳定控制器与飞碟的座舱可以自动离合;涵道式空气压缩机利用了可以正反旋转的无轴承电动机驱动旋转,涵道式空气压缩机可以在飞碟的上下表面产生压力差,压缩的空气会在飞碟的底部产生气垫船式旋转的浮力气旋,对飞碟的升降、悬浮起到辅助作用;飞碟的多个发动机安装在飞碟的中心轴内,在电脑的协助控制下可以立体空间360°为飞碟提供动力;电脑是太极飞碟控制中枢,飞碟各部件都采用了机械自动化数控技术,利用模拟太极八卦图布置的操控键盘(或界面)可以完成对飞碟内外的检测、监测和操控。

2. 根据权利要求1所述太极飞碟,其特征是它的发动机可以立体空间360°为飞碟提供动力,飞碟的发动机主要由发动机的机壳、三个球形方向舵、驱动与制动转换器、接近开关、

子母陀螺、传送旋转盘、旋转摆臂、无轴承电动机等部件构成,利用发动机的机壳、三个球形方向舵、驱动与制动转换器和接近开关可以组装成一个类似陀螺仪式的多维方向舵,其与子母陀螺组合会产生“直线”轨迹驱动力或曲线轨迹的驱动力;驱动与制动转换器由电动机和电磁铁构成,其上的电动机可以驱使对应的内侧球形方向舵旋转,而其上电磁铁可以控制对应的内侧球形方向舵静止;传送旋转盘和旋转摆臂可以以母陀螺的旋转轴旋转,传送旋转盘受母陀螺上的驱动器驱使可以旋转,旋转摆臂上组装有一个无轴承电动机和两个电磁铁,其上的无轴承电动机可以驱使子陀螺极快的旋转储存动能,旋转摆臂背面的电磁铁可以吸附住传送旋转盘随之旋转到距离施力方向约相差 90° 角时受到接近开关的作用撤销磁力,而正面的电磁铁开始吸附住子陀螺,此时根据陀螺运动效应,子陀螺和旋转摆臂就会以母陀螺的旋转轴做偏心轴运动,把子陀螺储存的动能转化成势能继而产生了离心力,而根据离心力等于向心力计算公式: $F=mv^2/r$ (m 是子陀螺和旋转摆臂的质量, v 是子陀螺偏心轴运动时的速度, r 是子陀螺与旋转摆臂偏心轴运动时的半径),子陀螺偏心轴运动所形成的恐怖离心力(向心力)会牵引太极飞碟以“直线”轨迹航行,组装在母陀螺两面的传送旋转盘和多个旋转摆臂及子陀螺会不间断地交替向施力方向完成偏心轴运动,从而牵引太极飞碟以“直线”轨迹航行,由于飞碟的发动机可以向任意方向施加离心力(向心力)牵引飞碟,所以它既可以控制飞碟航行轨迹,又可以发挥反重力作用,也可以共同为飞碟实施加速度或减速度,由于采用的是动能直接转化势能所以速度更快也更加节能;利用飞碟的发动机还可以产生曲线中的S形轨迹的驱动力,S形可以理解为是由一个圆形中的两个半圆构成,其操作步骤一、首先利用最外层球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使中间的球形方向舵旋转,从而调控了最内层的球形方向舵的旋转轴的轴线垂直于水平线,再利用中间的球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使最内层的球形方向舵旋转储存动能,再利用发动机机壳上的驱动与制动转换器驱使最外层球形方向舵旋转,从而调控中间的球形方向舵的旋转轴与此时飞碟到目的地之间的水平直线垂直,接下来就可以利用最外层球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使中间的球形方向舵的旋转,从而调控了最内层的球形方向舵的旋转轴的上端向目的地方向偏转了 $N^{\circ}<90^{\circ}$ 的锐角,此时根据陀螺运动效应,飞碟的发动机会产生圆形轨迹的驱动力,当产生半个圆形轨迹后,延续利用最外层球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使中间的球形方向舵的旋转,使最内层的球形方向舵的旋转轴的下端变成上端,它的轴线与水平线要形成 $90^{\circ}-N^{\circ}$ 的角,继而飞碟的发动机就会产生第二个所需的半圆形轨迹的驱动力,从而产生了一个完整的S形轨迹的驱动力,飞碟发动机产生的曲线轨迹的驱动力适合缓慢给飞碟加速或减速及转向,飞碟发动机的内部也是密封的模拟真空环境,发动机所需的电能和监控数据可以根据需求选择有线传输或无线传输技术。

3. 根据权利要求1所述太极飞碟,其特征是它的操控键盘(或界面)模拟了太极八卦图布置,各个阴阳符号和阴阳鱼眼可以设计成操控键或显示灯,(如:代表阴的符号“--”可以设计成两个操控键或显示灯,代表阳符号的“-”可以设计成一个操控键或显示灯,而阴阳鱼的鱼眼又可以设计成两个操控键或显示灯,合计有三十八个之多,如果不够可以把大的符号继续分割),利用控制系统中的电脑、操控键盘、接近开关和电子观测器可以完成飞碟内外的检测、观测和操控,如:飞碟的驾驶员利用操控键盘下达指令后,电脑内的程序就可以控制飞碟的动力系统完成垂直升降、摆动升降、螺旋升降、直线航行、曲线航行和直角拐弯等。

4.根据权利要求1所述太极飞碟,其特征是它的中心轴相当于不旋转的电动机的定子,利用共轴反向旋转的无轴承电动机驱动两个陀螺式的姿态稳定控制器旋转产生定轴性,以确保飞碟的中心轴稳定不旋转,姿态稳定控制器与飞碟的座舱可以自动离合;飞碟上下两部分的座舱也采用了磁悬浮技术,旋转时姿态稳定控制器可以自动传递动能,飞碟的座舱旋转会产生模拟的重力环境。

5.根据权利要求1所述太极飞碟,其特征是它的涵道式空气压缩机利用了可以正反旋转的无轴承电动机驱动旋转,安装在空气通道的顶端,与空气通道相对应的是飞碟外罩上的自动控制叶片,自动控制叶片开启后可以控制空气或水的流量,而飞碟的外罩旋转时又会进一步调控空气或水的流速,再经过涵道式空气压缩机加压后,在飞碟的上下表面会产生压力差,而空气在飞碟的底部会产生气垫船式旋转的浮力气旋,因此可以辅助飞碟实现水、陆、空通航。

太极飞碟

技术领域

[0001] 本发明将阐述飞碟的制造之法…

背景技术

[0002] 目前,地球上的交通工具没有哪个可以实现水、陆、空、天通航…

发明内容

[0003] 有人说华夏民族的无字天书(太极八卦图)包罗宇宙万象,就看个人的机缘与悟性,也有人说它什么也不是,可谓是仁者见仁智者见智;吾认为太极八卦图与传说中的飞碟有着神秘连系,在此称它为太极飞碟;太极八卦图它隐含着飞碟的内部结构、动力的产生、系统如何控制的特征,它的参悟需要运用直观、联想、辩证、推理等形式;太极八卦图主要由八卦图和太极图两部分构成,直观上觉得八卦图的第一层外环应该是可以旋转的飞碟的外罩,第二层环应该是起保护作用的飞碟的真空罩,第三层的内环应该是可以旋转的飞碟的座舱;中间的太极图应该是飞碟的动力核心,传说中的飞碟来自外星球,它可以以S形轨迹或直线轨迹航行,那么它的移动应该遵循宇宙天体运动法则,公所周知星辰是大的陀螺,想要操控星辰不太现实,但我们可以控制质量合适的陀螺,驱使陀螺旋转会令其储存动能,操控陀螺轴与重力线不再平行陀螺就会产生进动性运动,从而形成圆形轨迹的驱动力,而S形可以理解是由两个半圆组成,由阴阳鱼所构成的太极图如同一个陀螺盘,其上也有一个S形,当进动性运动的陀螺(太极图)产生半个圆形轨迹后,如果把陀螺盘面(太极图)上下翻转调换其陀螺轴的方向,陀螺(太极图)就会产生另一个所需的半个圆形轨迹,从而产生了S形轨迹的驱动力;当控制太极图的其中一个阴阳鱼眼时,陀螺(太极图)旋转储存的动能就会转变成势能,会以施力的鱼眼做偏心轴运动形成离心力(向心力)牵引飞碟会以“直线”轨迹航行;进一步推理应该是多个陀螺交替不间断地把储存的动能转变成势能形成离心力(向心力)牵引飞碟以“直线”轨迹航行,并且众陀螺应该是以子母陀螺组合方式做进动性运动,形成曲线中的S形轨迹的驱动力驱使飞碟航行,而且经过联想、辩证、推理二维的八卦方位控制图可以经由球形方向舵转变成多维方向舵,此时八卦方位控制图的三层环应该是控制子母陀螺的多维方向舵;太极八卦图六十四卦的演算变化利用的是阴阳符号(“—”代表阴,“-”代表阳),目前的机械自动化操控都有电脑的身影,电脑的运行机制与太极八卦图六十四卦的演算变化都利用了二进制,很容易让人联想到飞碟也会利用到电脑实现自动化操控,飞碟的操控键盘(或界面)可以模拟太极八卦图设计,各个阴阳符号和阴阳鱼眼可以设计成操控键或 显示灯;由太极八卦图中“太极”两字很容易让人联想到太极拳,其拳法讲究刚柔并济、使用巧劲、借力打力与周围的环境等融为一体,其实飞行器与太极拳都是力的运用与演练,飞碟的终极研发及操控应该借鉴太极拳的精髓,让飞碟多多利用惯性,借助天地间的环境与事物达到使用巧劲的目的,如:不要像火箭和直升机“旱地拔葱”使用蛮力起飞,应该像固定翼飞机一样借助空气的阻力升降,飞碟可以采取摆动轨迹或螺旋轨迹达到“垂直”升降;理想的飞碟应该是水、陆、空、天都可以通航;

[0004]

[0005] 太极飞碟主要由飞碟的外罩、飞碟的真空罩、飞碟的座舱、飞碟的中心轴、姿态稳定控制器、涵道式空气压缩机、飞碟的发动机、电脑等部件构成；飞碟的外罩有采集能量，分化阻力等作用；飞碟的真空罩有保护飞碟的座舱及实现座舱无阻力旋转；飞碟的中心轴相当于不旋转的电动机的定子，可以利用共轴反向旋转的无轴承电动机驱动两个陀螺式姿态稳定控制器旋转产生定轴性，以确保飞碟的中心轴稳定不旋转；涵道式空气压缩机可以在飞碟的上下表面产生压力差，对飞碟的升降、悬浮起到辅助作用；飞碟的多个发动机安装在飞碟的中心轴内，在电脑的协助控制下可以立体空间360°为飞碟提供动力；电脑是太极飞碟控制中枢，飞碟各部件都采用了机械自动化数控技术，操控键盘(或界面)可以模拟太极八卦图布置，各个阴阳符号和阴阳鱼眼可以设计成操控键或显示灯，利用操控键盘可以完成对飞碟的检测、监测和操控…

[0006] 本发明解决其技术问题，采用的技术方案是(1)太极飞碟运行所需的电能，可以根据飞碟的不同用途配备不同的供电设备，如：可以把目前充电式的电动飞机改造成太极飞碟，也可以借鉴太阳能飞机、空间站、卫星、星际探测器和潜水艇等的电能提供系统，而利用小型模块式的核反应堆提供电能是最理想的星际航行保障，光伏电池可以安装在飞碟的外罩上，蓄电池和发电设备可以安装在飞碟的中心轴上或飞碟的座舱内；而且当飞碟与飓风共舞时或由外太空进入大气层时，开启飞碟外罩上的自动控制叶片后，受到空气的阻力飞碟的外罩就会旋转，从而驱动发电机发电；(2)太极飞碟的动力系统主要由飞碟的外罩、飞碟的中心轴、稳定控制器、飞碟的座舱、涵道式空气压缩机和飞碟的发动机等部件构成；飞碟的外罩采取了碟形设计，使它的舷载面可以达到最小，翼展面积达到最大，航行时波阻也就会相对较小，为了减少飞碟的外罩与飞碟的中心轴之间的摩擦，采用了无接触的磁悬浮技术；飞碟的中心轴相当于不旋转的电动机的定子，利用共轴反向旋转的无轴承电动机驱动两个陀螺式的姿态稳定控制器旋转产生定轴性，以确保飞碟的中心轴稳定不旋转，姿态稳定控制器与飞碟的座舱可以自动离合；飞碟上下两部分的座舱也采用了磁悬浮技术，旋转时姿态稳定控制器可以自动传递动能，飞碟的座舱旋转会产生模拟的重力环境；涵道式空气压缩机利用了可以正反旋转的无轴承电动机驱动旋转，它安装在空气通道的顶端，与空气通道相对应的是飞碟外罩上的自动控制叶片，自动控制叶片开启后可以控制空气或水的流量，而飞碟的外罩旋转时又会进一步调控空气或水的流速，再经过涵道式空气压缩机加压后，汇集于开启的自动门处喷射而出，在飞碟的上下表面产生的压力差，对飞碟的升降、悬浮会起到辅助作用；太极飞碟的发动机可以向任意方向施加一个惯性推力，它们的主发动机安装在飞碟的中心轴中心位置，副发动机分别安装在飞碟的中心轴边缘附近，飞碟的发动机主要由发动机的机壳、三个球形方向舵、驱动与制动转换器、接近开关、子母陀螺、传送旋转盘、旋转摆臂、无轴承电动机等部件构成，利用发动机的机壳、三个球形方向舵、驱动与制动转换器和接近开关可以组装成一个类似陀螺仪式的多维方向舵，其与子母陀螺组合会产生“直线”轨迹驱动力或曲线轨迹的驱动力；驱动与制动转换器由电动机和电磁铁构成，其上的电动机可以驱使对应的内侧球形方向舵旋转，而其上电磁铁可以控制对应的内侧球形方向舵静止；传送旋转盘和旋转摆臂可以以母陀螺的旋转轴旋转，传送旋转盘受母陀螺上的驱动器驱使可以旋转，旋转摆臂上组装有一个无轴承电动机和两个电磁铁，其上的无轴承电动机可以驱使子陀螺极快的旋转储存动能，旋转摆臂背面的电磁铁可以吸附住

传送旋转盘随之旋转至距离施力方向约相差 90° 角时受到接近开关的作用撤销磁力,而正面的电磁铁开始吸附住子陀螺,此时根据陀螺运动效应,子陀螺和旋转摆臂就会以母陀螺的旋转轴做偏心轴运动,把子陀螺储存的动能转化成势能继而产生了离心力,而根据离心力等于向心力计算公式: $F=mv^2/r$ (m 是子陀螺和旋转摆臂的质量, v 是子陀螺偏心轴运动时的速度, r 是子陀螺与旋转摆臂偏心轴运动时的半径),子陀螺偏心轴运动所形成的恐怖离心力(向心力)会牵引太极飞碟以“直线”轨迹航行,组装在母陀螺两面的传送旋转盘和多个旋转摆臂及子陀螺会不间断地交替向施力方向完成偏心轴运动,从而牵引太极飞碟以“直线”轨迹航行,由于飞碟的发动机可以向任意方向施加离心力(向心力)牵引飞碟,所以它既可以控制飞碟航行轨迹,又可以发挥反重力作用,也可以共同为飞碟实施加速度或减速度,由于采用的是动能直接转化势能所以速度更快也更加节能;利用飞碟的发动机还可以产生曲线中的S形轨迹的驱动力,S形可以理解为由一个圆形中的两个半圆构成,其操作步骤一、首先利用最外层球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使中间的球形方向舵旋转,从而调控了最内层的球形方向舵的旋转轴的轴线垂直于水平线,再利用中间的球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使最内层的球形方向舵旋转储存动能,再利用发动机机壳上的驱动与制动转换器驱使最外层球形方向舵旋转,从而调控中间的球形方向舵的旋转轴与此时飞碟到目的地之间的水平直线垂直,接下来就可以利用最外层球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使中间的球形方向舵的旋转,从而调控了最内层的球形方向舵的旋转轴的上端向目的地方向偏转了 $N^\circ < 90^\circ$ 的锐角,此时根据陀螺运动效应的进动性,飞碟的发动机会产生圆形轨迹的驱动力,当产生半个圆形轨迹后,延续利用最外层球形方向舵上的驱动与制动转换器驱使中间的球形方向舵的旋转,使最内层的球形方向舵的旋转轴的下端变成上端,它的轴线与水平线要形成 $90^\circ - N^\circ$ 的角,继而飞碟的发动机就会产生第二个所需的半圆形轨迹的驱动力,从而产生了一个完整的S形轨迹的驱动力,飞碟发动机产生的曲线轨迹的驱动力适合缓慢给飞碟加速或减速及转向,飞碟发动机的内部也是密封的模拟真空环境,发动机所需的电能和监控数据可以根据需求选择有线传输或无线传输技术;(3)太极飞碟的生命保障系统和通信系统:可以借鉴太空空间站和潜水艇所利用的技术;(4)控制系统:电脑是太极飞碟控制中枢,飞碟各部件都采用了机械自动化数控技术,操控的键盘(或界面)可以模拟太极八卦图布置,各个阴阳符号和阴阳鱼眼可以设计成操控键或显示灯,(如:代表阴的符号“--”可以设计成两个操控键或显示灯,代表阳符号的“—”可以设计成一个操控键或显示灯,而阴阳鱼的鱼眼又可以设计成两个操控键或显示灯,合计有三十八个之多,如果不够可以把大的符号继续分割),利用控制系统中的电脑、操控键盘、接近开关和电子观测器可以完成飞碟内外的检测、观测和操控,如:飞碟的驾驶员利用操控键盘下达指令后,电脑内的程序就可以控制飞碟的动力系统完成垂直升降、摆动升降、螺旋升降、直线航行、曲线航行和直角拐弯等...

附图说明

[0007] 下面结合附图对本发明进一步说明

[0008] 图1是飞碟的侧视图,图2是飞碟中心轴的俯视图,图3是飞碟中心轴的仰视图,图4是飞碟发动机的多维方向舵的侧视图,图5是子母陀螺的侧视图,图6是飞碟发动机的侧视图,图7是母陀螺的侧视图,图8是传送旋转盘的侧视图,图9是旋转摆臂的正面,图10是旋转

摆臂的反面,图11是子陀螺的侧视图,图12是子母陀螺组合的序列图,图13是飞碟上部姿态稳定控制器的俯视图,图14是飞碟下部姿态稳定控制器的仰视图,图15是飞碟的操控键盘(或操控界面)示意图,

[0009] 图1中的(1)磁悬浮与驱动器(2)飞碟的中心轴(3)涵道式空气压缩机(4)自动控制叶片(5)空气通道(6)飞碟的上部座舱(7)姿态稳定控制器(8)伸缩型电子观测器(9)上部进入飞碟的门户(10)两个座舱之间的门户(11)飞碟的真空罩(12)姿态稳定控制器(13)飞碟的下部座舱(14)磁悬浮装置(15)磁悬浮装置(16)飞碟的外罩(17)无轴承电动机(18)无轴承电动机(19)自动门(20)磁悬浮装置(21)自动门(22)伸缩型电子观测器(23)自动门(24)飞碟的发动机(25)自动起落架(26)自动气门阀(27)自动气门阀(28)自动气门阀

[0010] 图2中的(1)进气通道(2)飞碟的副发动机(3)飞碟的主发动机(4)飞碟上部座舱的位置

[0011] 图3中的(1)飞碟的底部门户(2)空气通道(3)空气通道

[0012] 图4中的(1)第一层球形方向舵(2)第二层球形方向舵(3)第三层球形方向舵(4)飞碟发动机的机壳(5)驱动与制动转换器(6)接近开关(7)第二层球形方向舵的旋转轴(8)驱动与制动转换器(9)接近开关(10)接近开关(11)线路的通道(12)驱动与制动转换器(13)线路的通道(14)线路的通道(15)线路的通道(16)第一层球形方向舵的旋转轴(17)第三层球形方向舵的旋转轴

[0013] 图6中的(1)子母陀螺组(2)第一层球形方向舵(3)第二层球形方向舵(4)第三层球形方向舵(5)飞碟发动机的机壳

[0014] 图7中的(1)接近开关(2)母陀螺的旋转轴(3)线路通道(4)驱动器

[0015] 图8中(1)传送旋转盘(2)传送旋转盘上的轴槽

[0016] 图9中(1)旋转摆臂上的轴槽(2)电磁铁(3)无轴承电动机

[0017] 图10中(1)电磁铁

[0018] 图11中(1)子陀螺(2)子陀螺上的轴孔

[0019] 图12中(1)传送旋转盘(2)(3)(4)旋转摆臂(5)(6)(7)子陀螺(8)母陀螺

具体实施方式

[0020] 实施例图1中的磁悬浮与驱动器(1)与飞碟的外罩(16)和飞碟的中心轴(2)组装,空气通道(5)设置在飞碟的中心轴(2)中,涵道式空气压缩机(3)安装在空气通道(5)的上端,飞碟的上部座舱(6)与飞碟的中心轴(2)上的磁悬浮装置(14)组装,姿态稳定控制器(7)与飞碟的中心轴(2)上的无轴承电动机(17)组装,伸缩型电子观测器(8)组装在飞碟的真空罩(11)顶端,飞碟的真空罩(11)与飞碟的中心轴(2)组装,姿态稳定控制器(12)与飞碟的中心轴(2)上的无轴承电动机(18)组装,飞碟的下部座舱(13)与飞碟的中心轴(2)上的磁悬浮装置(15)组装,自动门(19)与飞碟的下部座舱(13)组装,磁悬浮装置(20)与飞碟的中心轴(2)和飞碟的外罩(16)组装,自动门(21)与飞碟的中心轴(2)组装,伸缩型电子观测器(22)与自动门(23)组装,自动门(23)与飞碟的中心轴(2)组装,飞碟的发动机(24)与飞碟的中心轴(2)组装,自动起落架(25)与飞碟的外罩(16)组装,自动气门阀(26)设置在空气通道(5)的中段会自动阻止空气通过,自动气门阀(27)与飞碟的外罩(16)组装,自动气门阀(28)与空气通道(5)组装;

[0021] 实施例图4中第一层球形方向舵的旋转轴(16)与第二层球形方向舵(2)组装,两个球形方向舵的旋转轴的轴线垂直相交于它们的圆心点,第二层球形方向舵的旋转轴(7)水平与第三层球形方向舵(3)组装,它们的旋转轴的轴线也要垂直相交于它们的圆心点第三层球形方向舵的旋转轴(17)垂直与飞碟发动机的机壳(4)组装,驱动与制动转换器(5)与飞碟发动机的机壳(4)组装,接近开关(6)与第三层球形方向舵(3)组装,驱动与制动转换器(8)与第二层球形方向舵(2)组装,接近开关(9)与第一层球形方向舵(1)组装,接近开关(10)与第二层球形方向舵(2)组装,驱动与制动转换器(12)与第三层球形方向舵(3)组装,线路的通道(11)(13)(14)(15)设置在飞碟发动机的机壳(4)和三个球形方向舵中,它们旋转轴内的线路通道是相通的;

[0022] 实施例图6中子母陀螺组(1)安装在第一层球形方向舵(2)中,母陀螺旋转轴的轴线与第一层球形方向舵的旋转轴的轴线要垂直相交于它们的圆心点。

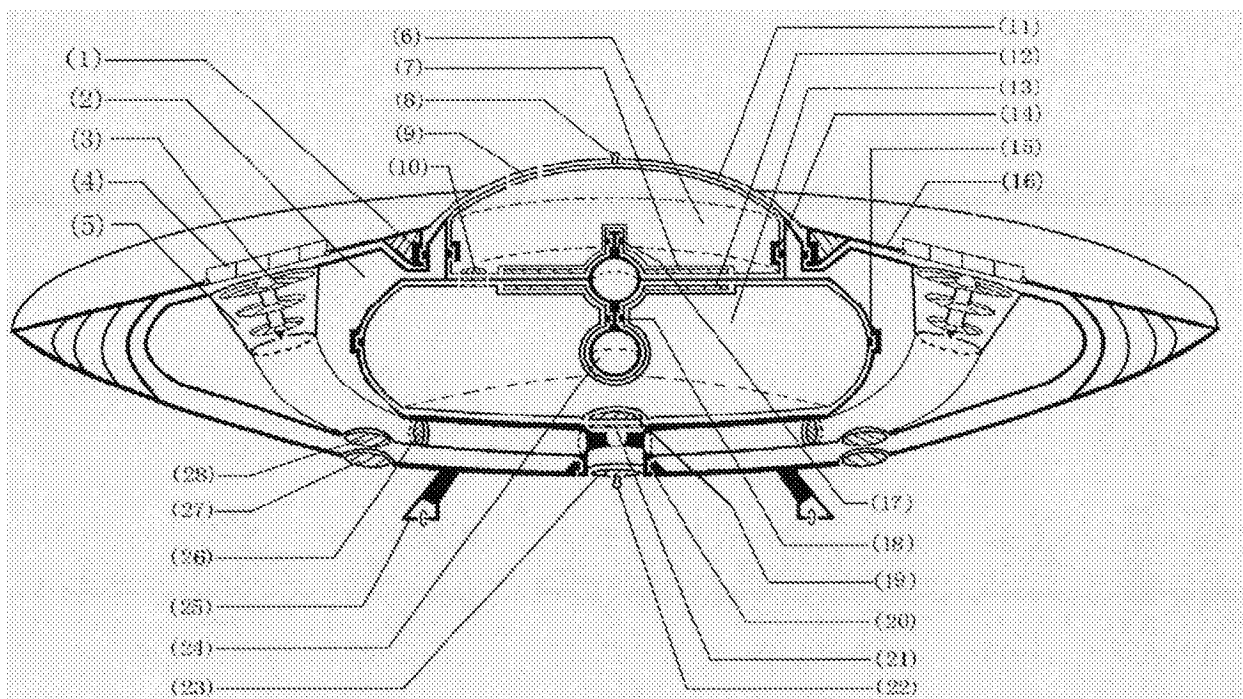


图1

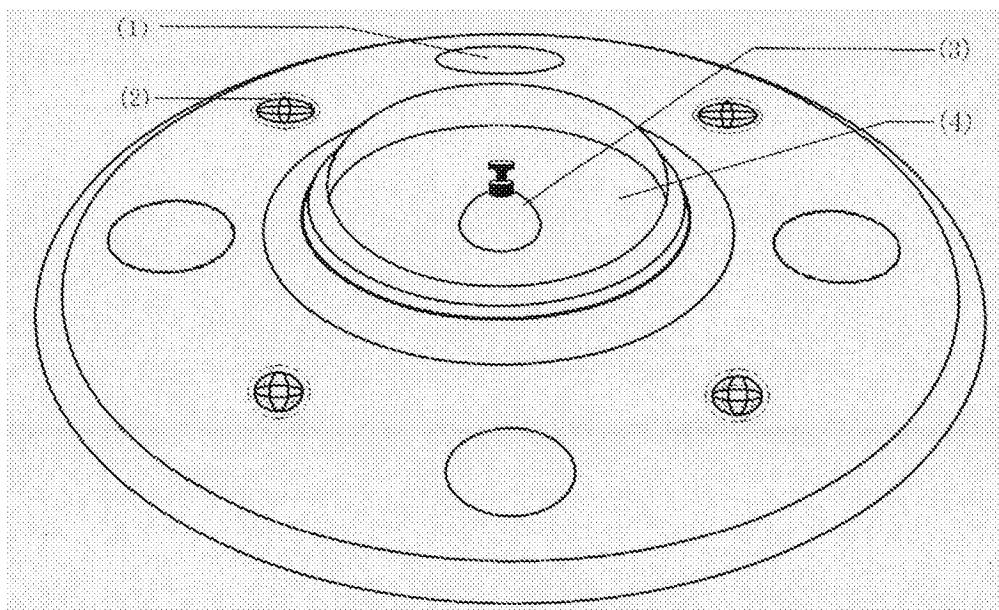


图2

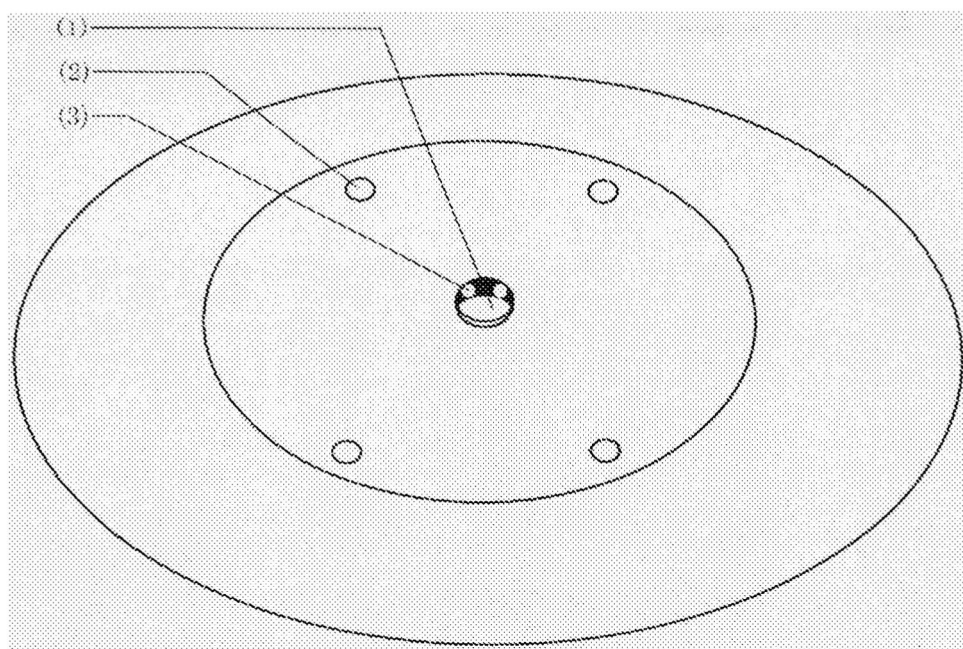


图3

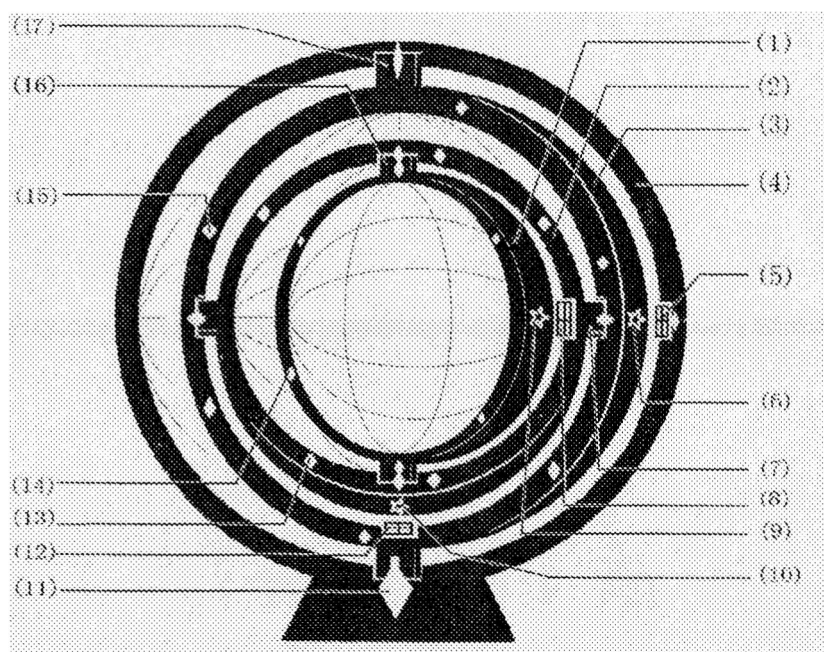


图4

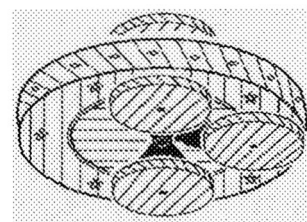


图5

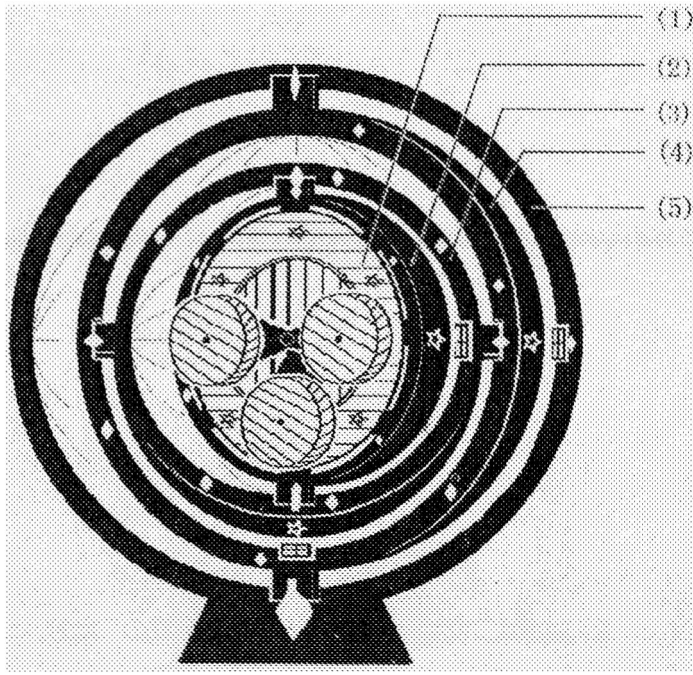


图6

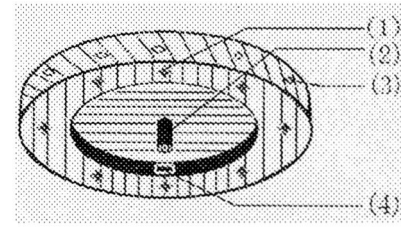


图7

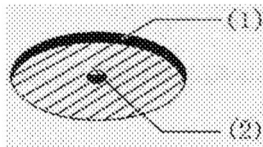


图8

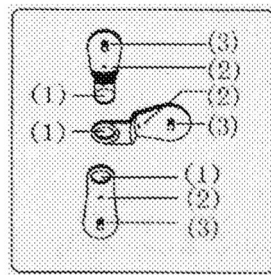


图9

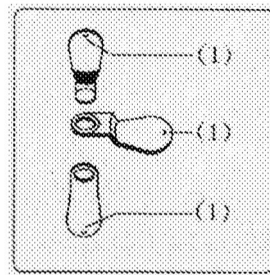


图10

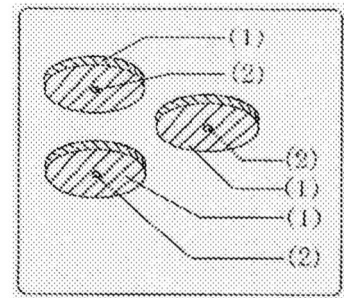


图11

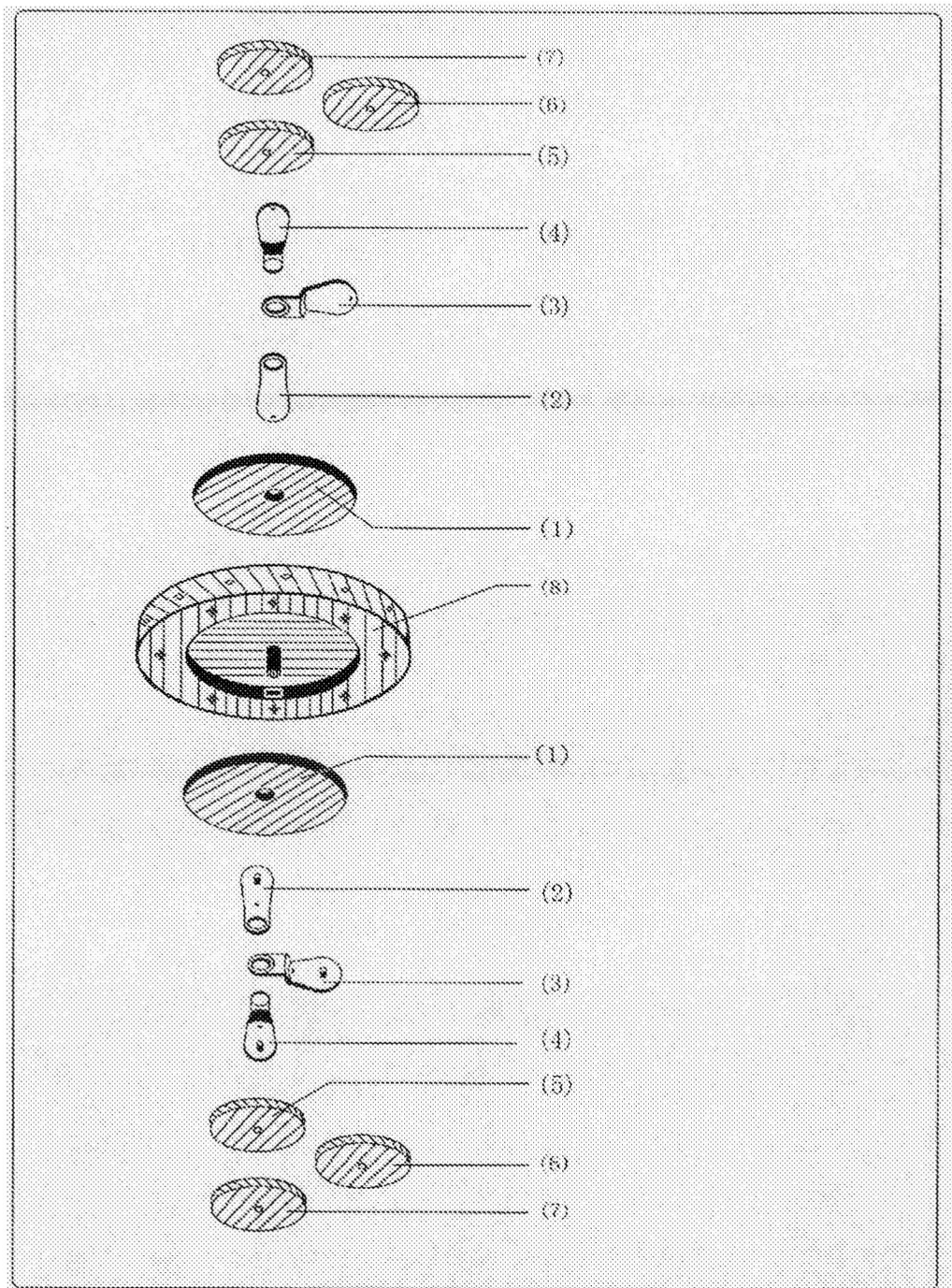


图12

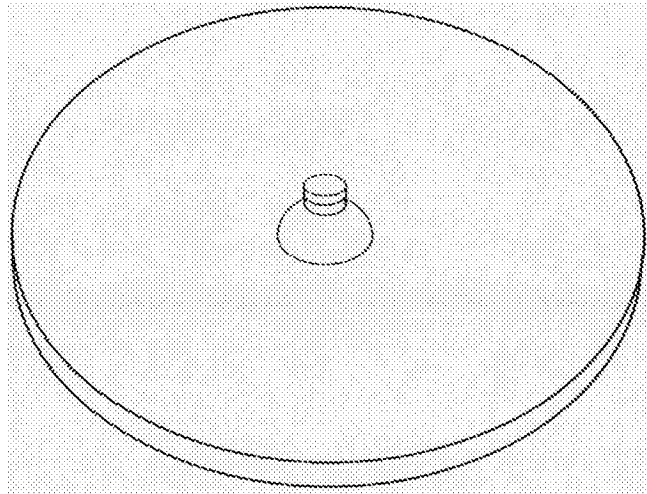


图13

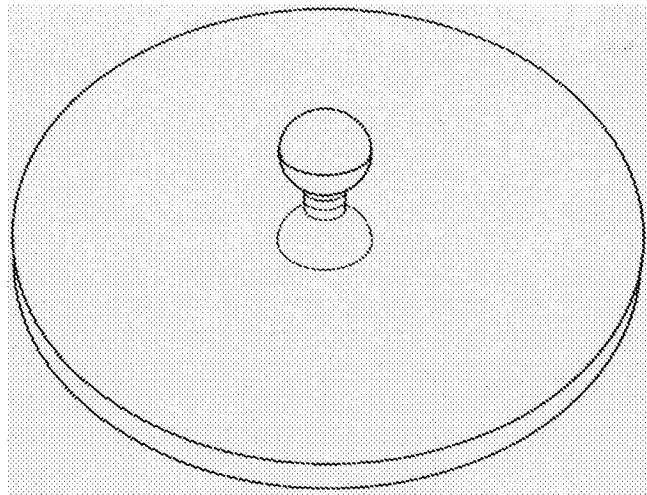


图14



图15

[19] 中华人民共和国国家知识产权局



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200710112820. X

[51] Int. Cl.

F02K 7/10 (2006.01)

F02K 1/78 (2006.01)

B64G 1/10 (2006.01)

[43] 公开日 2008 年 3 月 19 日

[11] 公开号 CN 101144440A

[22] 申请日 2007.9.10

[21] 申请号 200710112820. X

[71] 申请人 陈久斌

地址 255000 山东省淄博市张店区通济花园 6
-2-502

[72] 发明人 陈久斌

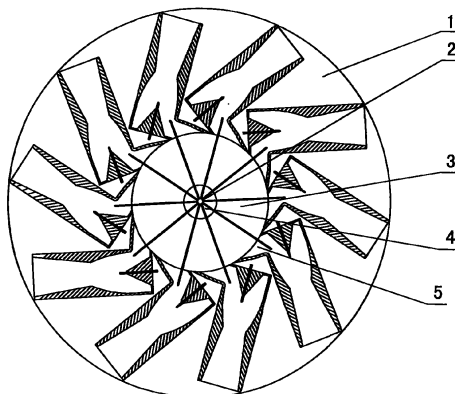
权利要求书 1 页 说明书 43 页 附图 1 页

[54] 发明名称

核反应器以及用它制造的飞碟

[57] 摘要

本发明涉及一种核反应器以及用它制造的飞碟，核反应器喷气装置在飞轮上分布，喷气装置连通进气孔，对应进气孔设燃料管，喷气装置内有燃烧室，飞轮中心装飞轮轴，核反应器实现同时利用了核反应，可实现核聚变反应，生成新元素、新材料，解决能源、资源问题，设备简单。飞碟安装核反应器，垂直起降、造价低、速度高、超光速、同时可以潜海，取代潜艇。



1、核反应器设有点火系、燃料系、起动系、飞轮、飞轮轴、喷气装置，其特征在于喷气装置在飞轮上分布，喷气装置喷气部位中心轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气装置连通飞轮中间的进气孔，对应进气孔设置燃料输送管，火花塞的点火端安装在喷气装置内，喷气装置内有燃烧室，火花塞的高压线经过飞轮中心区通过电刷装置连接外部电源，飞轮中心安装飞轮轴，飞轮轴安装在高速转轴支撑装置上。

2、根据权利要求 1 所述的核反应器，其特征在于喷气装置为涡流燃烧喷气气缸，内腔横截面呈圆形，有燃烧室。

3、一种飞碟，设有舱体、舱体装有发动机、起落架，操控系统，导航系统，定位系统，发电系统、电气系统、舱内设施系统，其特征在于舱体上安装权利要求 1 所述的核反应器，舱体外侧安装接受操控系统控制的调节飞碟运动方向装置和调节舱体旋转装置，舱体与核反应器之间有接受操控系统控制的摩擦装置。

核反应器以及用它制造的飞碟

技术领域

本发明涉及一种核反应器，属于动力设备，本发明同时公开了一种用它制造的飞碟。

背景技术

现有的核反应方法存在无法人为控制利用核聚变反应，现有的核反应堆都是核裂变反应堆，放射污染严重，现有的飞行器主要有飞机等、存在起降受很多条件限制等缺陷；飞碟现在只是人们的一种传说，成为科学之谜。

发明内容

本发明的目的在于提供一种全新的核反应器，可以实现各种核反应，包括核聚变反应，可以实现氢原子的核裂变反应。用途广泛，可直接作为发动机，也可作为热工设备。同时提供一种用它制造的飞碟。

本发明所述的核反应器设有点火系、燃料系、起动系、飞轮、飞轮轴、喷气装置，喷气装置在飞轮上分布，喷气装置喷气部位中心轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气装置连通飞轮中间的进气孔，对应进气孔设置燃料输送管，火花塞的点火端安装在喷气装置内，喷气装置内有燃烧室，火花塞的高压线经过飞轮中心区通过电刷装置连接外部电源，飞轮中心安装飞轮轴，飞轮轴安装在高速转轴支撑装置上。喷气装置为涡流燃烧喷气气缸，内腔横截面呈圆形，有燃烧室。

所述的飞碟，设有舱体、舱体装有发动机、起落架，操控系统，导航系统，定位系统，发电系统、电气系统、舱内设施系统，舱体上安装核反应器，舱体外侧安装接受操控系统控制的调节飞碟运动方向装置和调节舱体旋转装置，舱体与核反应器之间有接受操控系统控制的摩擦装置。

要解释本反应器为什么会实现核反应首先要解释物质的本元，要实现星系航行也要解释宇宙的本元，这需要对一切都会有一个全新的理论突破。圆周运动是一种最重要的基本运动，我们的一切都离不开圆周运动，就是我们人类最早的发明——钻木取火也离不开圆周运动，火使人类与动物有了本质的区别，人类对能量的掌握程度标志着人类的文明程度。还有我们的车、滑轮等人类最早的重要发明都离不开圆周运动，宇宙中的星球运动，原子的运动，地球上的热带风暴等都离不开圆周运动。我们现代物理学都是建立在牛顿力学基础上的，牛顿力学论述的是直线运动，我们现代物理学缺少一个对基本运动即圆周运动的深层次的理论基础，所以导致物理学发展到今天出现了很多难以突破的课题，似乎找不到出路了，就是因为我们的物理基础理论缺少一块重要的基石，即对圆周运动的深入研究。致使我们没能找到构成一切的最基本的力——第一推动力。导致今天我们虽然拥有大量的观测实验数据，拥有一个庞大的信息库，但是因为缺少一个基础理论而无法理解它们，无法处理它们，它们带给我们的反倒成了更多的困惑。本文用最基础的理论，运用大量的现有的信息库资源揭开了很多现代物理学的困惑，将一切都完美的统一起来了，它应该就是所谓的终极理论：《大一统论》。我把它叫做《本元论》，它也是一个《场论》，也是一个《虚实论》，也是一个《相对绝对统一论》，也是一个《宇宙新说》，它提出了相对与绝对的统一性，同时提出了事物存在中间的静止和两端的对立，提出了最基本的等效平衡原理，找出了第一推动力，它应该是一个重大的理论突破。它同时将物理学与哲学统一起来了，使物理学成为了哲学的基础，将物理学上升到了哲学的高度，物理学成为基础哲学。

读完本文相信您会对一切都会有一个明确的答案，一切奥秘都变成了一层阻挡视线的窗户纸。科学就是一层窗户纸，当我们不认识它时，它是那么的神秘，当这层神秘的面纱被揭开后，它就变得很简单了，简单得像一层窗户纸一样，一捅就破，一切都变得一目了然。想想我们所有的高科技，分析到原理层面上时哪一样不是变得很简单，复杂的只是它的结构和制造工艺，相信随着技术进步，它的结构和制造工艺都会变得越来越简单。最简单的也是最复杂的，同样最复杂的也是最简单的。

一、基本的物理概念

我们传统的物理概念有的不够完善，有的甚至存在错误，它们都有一定的局限性，它们没有找到最根本的理论基础。下文对基本的物理概念作了系统的分析，找出了最基本的理论基础。

1、相对、绝对、运动、静止、等效、平衡：相对也就是相互之间存在对立，对立是差距造成的，相对是因为相互之间有差距才产生的，相对是相对存在的，它是描述差距大小的，差距大小是一个相对的数值，相对的概念就是差距，只要差距存在就会存在相对，当相互之间没有差距时，也就是差距为0时，就是绝对的相等。绝对也就是相互之间的对立相等，绝对的概念就是相等，就是绝对不存在差距，也可以叫等效、平衡，它表述相互之间的差距为0，差距大小是一个绝对的数值0。

相对就是彼此之间存在差距，相对就是差距。只有通过运动才使彼此之间的差距消失，所以差距使彼此之间产生相对运动，运动使彼此之间达成平衡，平衡就是绝对，所以运动最终实现了绝对。也可以说为了实现绝对产生了运动，为了实现相互之间的平衡产生了运动。运动是相对和绝对实现相互转化的桥梁。

相互之间存在差距，即存在相对时，就必然诞生运动，所以运动是相对存在的必然条件，所以相对也是相对运动。相互之间达成平衡后，即实现绝对后，就使运动停止了，就形成了静止，所以静止

是绝对存在的必然条件,所以绝对也是绝对静止。

为了实现静止产生了运动,运动最终实现了静止,静止既是运动的开始也是运动的终结。所以运动是围绕静止所作的一个过程,运动的核心是静止。所以静止是根本,静止是一切存在的最根本的条件,也可以说绝对是一切存在的最根本的条件。这也是一切事物的绝对本质都是虚的根本原因(后面再讲)。

我们所感知到的事物很多都是相对和绝对并存的,但有时我们却把事物中的一些相对的部分也看成是绝对的了,把一些绝对的部分看成是相对的了,把它们搞混淆了,这就导致我们产生很多错误的认识。在我们的数学中不应该用等于,因为等于是绝对的概念,应该用约等于,应该用模糊数学概念。除了0以外的任何数都是相对概念的数,都是相对数值的数,只有0是绝对概念的数,它也具有绝对的数值0。这也是 $1+1 \neq 2$ 的根本原因。

相对和绝对不是对立的,它们是两种形态,可以用数来表示,相对表示为正数,而绝对表示为0,绝对不表示负数,如果是负数它们就是对立的了。

我们所见的对立可以通过绝对来过渡,像正数可以通过0(绝对)来过渡为负数,前进可以通过静止(绝对)过渡为后退,向下的力通过杠杆中的静止的支点(绝对)可以过渡为向上的力,在圆周运动中运动的终点通过静止的圆心(绝对)过渡成运动的起点,正转可以通过静止(绝对)来过渡为反转,这就是为什么一个旋转的平面会具有顺时针、逆时针两种对立的运动轨迹的两个面的原因,因为这两个面它们共同拥有一个静止的圆心,它们可以通过这个静止(绝对)的圆心来过渡,同样一个旋转的球也有两极,它们运动轨迹也相反,是因为它们共同拥有一个静止(绝对)的球心。

2、直线运动、圆周运动、基本运动、元的脉动:运动分直线运动和圆周运动两种基本运动轨迹,其它的运动轨迹都是它们的组合。直线运动中,静止在运动的两端时,就会释放出能量,所以说直线运动产生能量,圆周运动中,静止在运动的中心,形成一个围绕中心旋转的场时,就会产生出物质,所以说圆周运动产生物质。直线运动和圆周运动可互相转化,同时可互相组合,这就产生物质与能量的相互转化以及运动轨迹的不规则变化。直线运动和圆周运动的组合形成复杂的运动轨迹,也形成各种能量场。

圆周运动轨迹又具有闭合圆周运动与开口圆周运动,闭合圆周运动就是运动轨迹始终在一个圆环上运动,开口圆周运动有外开口和内开口、上开口和下开口等,开口弧度也有大小,开口弧度太大运动轨迹就会变成一条抛物线,最后变为直线运动,开口弧度太小运动轨迹就会从外开口变为内开口,最后收缩为一个点,开口弧度不断变化可以使开口圆周运动不断地从外开口变为内开口或从上开口变为下开口或各种开口方向不断相互变化,开口弧度按一定的弧度变化还可以使运动轨迹始终保持相邻叠加,如果在运动轨迹中始终有物质存在,它们始终沿着运动轨迹运动,就会使圆周运动的轨迹不断的延伸形成一个平面或一个球体,它就形成一个流体场,这个场存在的条件是具有运动轨迹叠加。圆周运动中的圆心始终是静止的,它是一个静止点。

直线运动轨迹事实上是圆周运动轨迹的一段,如果将圆周运动轨迹无限分割,其中的一段缩小到一定程度就会形成一条相对的直线,直线没有绝对的直线,它只是相对的在一定的范围条件下是一条直线。

如果圆周运动的半径无限小,它的周长也无限小,周长就成为一个奇点了,它分成的每一段也是一个奇点,那时圆周运动与直线运动就无法区分了,都变成了一种相对的运动,它是介于运动与静止之间的运动,它就是元的脉动,我没有更好的形容词来描述它,就用脉动来描述吧。它是圆周运动与直线运动的组合,它的圆周运动的圆半径几乎为零,所有点几乎都重叠在一起,它的圆周与圆心几乎是重叠的,它是不断的以圆周上的各点为圆心不断的运动的,就好像用一个棍子挑着一个圆圈甩起来,圆圈围绕棍子旋转一样,有点像旋转的呼拉圈,就形成一个以棍子为中心的在棍子周围脉动旋转的环形场。圆环在棍子左侧时,棍子右侧是空的,圆环在棍子右侧时,棍子左侧是空的,这就形成一个不断地向棍子周围运动的近乎直线运动,也形成一个围绕棍子旋转的近乎圆周运动,它既不是真正意义上的圆周运动也不是真正意义上的直线运动,它是介于直线运动与圆周运动之间的。它围绕中心不断地向外脉动,向中心的各个方向脉动,在中心的周围形成一个脉动的圆环,不是简单的平面圆环,是一个脉动的球形圆环。它的脉动使它介于静止与运动之间。这个中心也不能形成真正意义上的圆心,中心周围的脉动的圆环也不能形成真正意义上的圆周,说它没有圆心吧,它还有一个围绕它脉动旋转的中心,并且所有的点都轮流作中心,说它没有圆周吧,它还有一个围绕中心脉动旋转的外围,并且所有的点都轮流作圆周,这就使圆心与圆周的概念是一样的,也就是说圆内各单位的概念都是一样的,这就实现了圆内各单位的平衡,正是这种平衡创造了元。

元说它是运动吧它还似乎是静止,因为圆周长几乎为0,所以很难确定旋转,也很难确定运动,说它静止吧,它还存在相对的运动,这种运动就形成了元,这个元就是构成一切的基础,它是由介于静止和运动之间的脉动形成的,这种脉动是构成运动与静止的桥梁,是构成一切的桥梁,它就是半径无限小的闭合圆周运动,它既不是真正意义上的圆周运动也不是真正意义上的直线运动,它是介于直线运动和圆周运动之间的同时也是介于运动与静止之间的,它既不是真正定义上的运动也不是真正定义上的静止。半径无限小的闭合圆周运动是最基本的运动,我叫它脉动。(后面再讲)

3、基本力、元力、第一推动力、等效平衡原理：扭力、推力构成了一切，它们构成了各种力，它们是两个基本的力。圆周运动产生扭力，它有顺时针和逆时针两种扭力，它们互为反作用力，直线运动产生推力，它也有两个相反方向的力，它们互为反作用力。扭力和推力可以组合也可以单独表现，组合起来就构成了各种各样的力（引力、斥力、电磁力、强力、弱力等），我们传统力学只注重研究了推力的组合，而忽略了推力与扭力的组合以及扭力与扭力的组合，各种不同的力形成各种不同的场。

构成一切的最基本的运动是半径无限小的闭合圆周运动，圆周运动轨迹是弧线，弧线具有相对的宽度，弧线中内弧和外弧的长度是不相等的，这就导致弧线两边的长度失衡，产生相对，正是这种失衡导致了基本力的产生。前面讲过半径无限小的闭合圆周运动产生出脉动，向中心周围运动的近乎直线运动产生出近似的推力，围绕中心旋转的近乎圆周运动产生出近似的扭力，半径无限小的闭合圆周运动同时产生出了近似的扭力和近似的推力，它们形成了最基本的介于扭力和推力之间的力，它就是最基本的力，我叫它元力。

它是一个相对力，它是介于存在与不存在之间的，它既存在也不存在，它是一个不存在方向的力。可以这样理解：它的方向既不是向左也不是向右，既不是向下也不是向上，既不是顺时针也不是逆时针，这是因为它的运动距离几乎为 0，运动距离是相对空间中最小的单位，这个距离在相对的空间内无法再分割，这就导致运动起点到运动终点的距离成为一个奇点，同时运动起点与运动终点也几乎完全重叠，可以说相对重叠，使运动起点与运动终点以及它们之间的距离合为一个相对的奇点，在奇点中不能形成线，也就不能形成运动的方向，也就不能形成力的方向，所以说元力是没有方向的。只有相对运动的存在才使运动起点和终点相对存在，才使这个相对的奇点相对存在，这个相对运动就是元的脉动，它产生了元力，元力是构建一切力的基础，也是能量得以形成的基础。它就是牛顿毕生求索未果的、致使他困惑不解的甚至认为是上帝提供的第一推动力。

奇点是相对空间中的最小单位，奇点中没有中心和外围之间的相对距离，要有距离它就不是最小的奇点，所以它的中心和外围的概念是一样的，奇点的中心和外围是等效平衡的，这样的奇点是静止的，是不存在的。只有相对运动的存在才能使奇点相对存在，只有元的脉动才符合这个相对运动的条件，元的脉动使中心与外围实现了等效平衡，所以说元的脉动创造了奇点。只有元的脉动才使奇点得以存在，所以说奇点也必然存在元的脉动。

也可以这样解释：中心和外围存在相对的差距，这就导致产生出了相对，从而产生了运动，在奇点这个单位中必须实现中心和外围的等效平衡，这就诞生了元的脉动，这种运动使中心和外围实现了等效平衡。这种运动不需要借助外力，它运动的起因本身就来自中心和外围的差距，它的运动恰恰又化解了这种差距，如果不这样运动只能使这种差距存在，差距存在就必然诞生相对，就必然诞生运动，这种运动符合了元的脉动这种运动形式后，差距也就消失了，随着差距的消失又使运动停止了，运动一旦停止又使差距存在了，差距又使运动开始了，就这样周而复始的不断的产生了元的脉动，也使元不断的消失又不断的产生，使元成为介于虚实之间的最原始的基本空间单位。

可以说等效平衡原理创造了元的脉动，也创造了元力。一切都是等效平衡原理的存在创造出来的。等效平衡原理存在于一切事物中，它是一个最基本的、最普遍的现象，即使在相对空间中的最小单位元中也存在等效平衡。等效平衡原理：事物始终会自动达成相等和平衡，一旦失衡，就会发生相对的差距，就会产生相对，就会产生运动，就会发生相互传递，使事物最终达成相等、平衡，平衡是最完美的。等效平衡存在于一切事物中，它是一个绝对的概念，只有一切都不存在的虚才能实现彻底的等效平衡，一切都是虚实并存的，所以一切事物中都存在等效平衡。等效平衡是一切事物存在的最基本的原理，也是一个最绝对的原理。（后面再讲）

4、虚、元、阴阳：绝对的概念是绝对不存在差距，绝对静止不会产生任何差距，它产生虚，静止的虚是绝对的。

虚为 0，它是一切都绝对不存在的，绝对没有运动，绝对静止。绝对没有一切。我们所知的一切都绝对不存在。绝对没有光，是绝对真空，光也绝对不能传播，绝对没有大小、高低、距离、远近、长短、瞬间、永恒、总之一切都绝对没有。一切所具有的共同的特点就是绝对的虚，绝对的不存在，绝对的没有差距，绝对的相等，一切都是等效的、平衡的，所以说等效平衡是虚的根本特点。等效平衡是一切的根本，这也是平衡现象的根本原因。等效平衡创造了构成一切的最基本的单位元，一切都是由本和元共同构成的。这也是本书称为《本元论》的原因所在。

元为 1，元是一个无限小的点，它是一个相对概念的点，它无限小是相对于无限大而言，而相对于另一个无限小它又是无限大的，但是在相对的空间内元是相对一样大的，在相对的空间内元是相对最小的点。它和 0 比的话， $元 \geq 0$ ，也可以说： $1 \geq 0$ ，也可以说相对大于 0，绝对等于 0。等于 0 时它是虚，大于 0 时它是实。

元是空间的相对最小单位，它是介于虚实之间的，它既不是真正意义上的虚也不是真正意义上的实。元的运动是介于运动与静止之间的，也是介于圆周运动与直线运动之间的，元有相对的两极，这是因为运动产生的，但是元具有不断变化的两极，它的两极在快速的不断位移。

直线运动中，你在直线的这边看是从左到右运动，在那边看却是从右到左运动。运动产生力，所以各种力都有反作用力。一个旋转的平面有正反两个面，这个面从正面看是顺时针旋转，从反面看却

是逆时针旋转。一个旋转的球也一样，像地球：在北极上方看是逆时针旋转，在南极上方看是顺时针旋转，任何运动都存在相反方向的运动，所以说任何运动都同时具有两种方向相反的运动。顺时针与逆时针这两种轨迹相反的运动产生了正负，或者叫阴阳，也可叫两极。摆动和震动也会产生两个回摆点，所以说一生二。这就是很多物体对称的根本原因。

不管是旋转的面还是球，它们都有一个静止的圆心或球心，这就产生了三，所以说三生三。

5、实、场：运动是一个物体相对于另一个物体所做的位置改变。它的前提是必须有另外一个物体作为参照，如果另一物体不存在，则无法确定本物体是否在运动。实相对于虚就是这样，没有参照物，无法确定是否在运动。也可以说是速度极大，也可以说是极小，也可以说是0。实相对于虚也可以说是极大，也可以说是极小，也可以说不存在。实是绝对不存在的，实只能相对于实相对存在。物体的运动只有存在加速度或减速度时才能使物体表现出运动，这种相对运动是相对于运动轨迹中的每一个点，不是相对于运动的起点（绝对静止点），运动轨迹中的每一个点相对于起点（绝对静止点）都是没有参照系的。

如果实中的运动是匀速运动，那么它的运动轨迹中的每一个点相对于另一个点都是静止的，那么这个运动轨迹里面就不存在相对运动了，那这个运动就不能存在，只有在运动轨迹中的每一个点相对之间都存在运动，那这个运动才能相对存在。如果每个点都在作杂乱无章的运动，那就形成多条运动轨迹，形成多个实。

那每一个实又是怎样的呢？首先它是在运动的，它在作自旋运动，这样它就同时具有了静止的圆心和运动的外围，并且从圆心到外围转速在递减，同时圆圈上的点的运动线速度也在递减，这样它就具有了实存在的条件。实是相对于绝对并存的。

6、引力：如果线速度递增，那这个实将无限扩大，最后成为一种直线放射运动，那实就化为能量了，所以说递增是不行的。线速度不变，实也将无限扩展下去，所以也不行。如果线速度递减，则这个实扩展到一定程度就停止扩展了。半径越小，周长越小，线速度一定的话，走完一周所用时间越少，转速就越高。转速越高离心力越大，转速越低离心力越小。从圆心到外围转速递减导致离心力递减，离心力存在一个减速度，这就导致它的反作用力——向心力存在加速度，这就导致引力产生，它存在一个加速度。举例：从外围向中心迈步，前脚速度比后脚快，这时会感到有个力在向前拉前脚，这个力就是引力。反之，离心力存在加速度时，会导致斥力产生，它也存在加速度。正是因为这种引力加速度的存在，实里面的点相互之间才存在相对运动，这个实才能相对存在，它是一个场。

线速度是没有参照系的，所以它没有绝对的数值，可以说它无限大，也可说无限小，也可说为零，只有从内到外转速递减和线速度递减是可参照的，递减越快，引力加速度越大，在实中从一点运动到另一点所需要做的功就越大，在空间内就会感到空间越大，而在空间外由于线速递减太快，而导致空间扩张更快结束，所以就会感觉空间越小。引力加速度越大，在本空间内感觉越大，在本空间外感觉越小。

引力加速度越大，在本空间内感觉越大，在本空间外感觉越小。宇宙就是这样，它的引力加速度相对无限大，所以在宇宙里面看宇宙是无限大的，在宇宙外面看宇宙又是极小的。宇宙是相对最大的实，它同样具有存在与不存在的特点。绝对的看它：它是不存在的，相对的看它：它是无限大的。

在一个螺旋运动的场中从内到外转速递减同时线速度也递减时表现出引力，当线速度开始出现加速而转速还是维持减速时，开始表现为向心力，达到临界点时，即线速度的加速度和转速的减速度数值相等时，开始表现为离心力，一直到转速减速度为0时，都表现为离心力，转速一旦出现递增，就会表现为斥力，在一个螺旋运动的场中从内到外转速递增同时线速度也递增时表现出斥力。引力与质量不成正比，它与场的从中心到外围的转速递减的快慢成正比，递减越快，引力越大。引力和斥力都是一种螺旋运动的力，它们组成的场是一个螺旋力的场，都具有扭力和推力。

物体所受到的引力或斥力都不是来自场的中心点，而是来自场中与物体紧密相邻的每一个点，这就好像在水流中的物体，它受到的冲力不是来自水的下游，也不是来自水的源头，而是来自物体身边的水流。场中的物体受到的引力或斥力是一个流体运动产生的力。热带风暴、龙卷风、水流的漩涡、烟圈等都是一个从中心到外围转速递减的涡流，都具有产生引力的条件，它们都形成一个场，所以它们才得以长时间存在。在它们形成的流体场中都具有向涡流中心的引力，在这个涡流以外就没有引力。地球的引力场也是一个从中心到外围转速递减的流体场，在地球的大气层以外，因为是真空，所以基本没有了流体的存在，也就脱离了地球的引力场。地球的大气层越往外越稀薄，流体密度越往外越稀薄，同时越往外转速越低，导致转速递减越慢，所以地球引力场中越往外受到的地球引力越小。

7、能、能量、物质、质量：直线运动有三个点，分别是：静止点、运动的临界起点即无限小点、运动的无限大点，三点成一线。圆周运动也有3个点，它们分别是：静止点、无限小点、无限大点。所不同的是不在一条直线上。它们的无限大点和无限小点不是两个绝对点，都是相对点，静止点是绝对点，为0。

三点成一线时，即运动轨迹不相交时，表现为相对运动时，就产生能量。能量是一个度量制，它是描述能的量的，我们习惯将能与能的量统称为能量了。当物体存在减速度时，它释放能，当存在加速度时，它吸收能。当加速度与减速度都为0时，没有能量吸收也没有能量释放。

能有很多种表现形式,磁能、电能、光能、都是一种螺旋运动的能,都存在扭力与推拉力,是一个组合力的能。热能、爆炸、声波、惯性、冲击、推拉力等释放的能,都不具有扭力,不具有螺旋运动,这就是它们的区别。能就是力。

能量要存在,必须要导致相对运动产生,如果不发生相对运动,就不会存在能量。相对运动产生能量,能量是相对存在的,能量就是运动本身。绝对静止了,能量也就绝对不存在了,A物体相对B物体运动,则A、B之间存在相对的能量。A物体相对B物体静止后,B相对于C物体却运动,则A、B之间不存在能量了。B、C之间却存在相对的能量,A、B之间的相对能量转为B、C之间的相对能量,能量守恒就是这样造成的,能量守恒也是因为等效平衡原理造成的,相对运动就是运动速度或运动方向存在差距,使相互之间存在差距,使相互之间存在相对,从而表现出相互传递,最终使相互之间达成相等、平衡。

能量永远只存在相对值,它永远是相对的,它不存在绝对,这就是它与物质的区别。能量的存在受加速度的影响,加速度不存在,能量也就不存在,而加速度是记载物质运动的,所以能量的存在离不开物质的存在,没有物质的存在就没有运动的存在,也没有能量的存在。所以能量守恒也只是相对守恒,不是绝对守恒,只在相对的空间内相对守恒。

物质具有质量,质量也是一个度量制,它是描述物质的量的,我们习惯将物质与物质的量统称为质量了。质量同场的密度和体积成正比,场具有运动的能量和静止的虚。物质转为能量就是使场中的虚消失,反之使运动产生一个虚就会产生物质,就会使能量转为物质。质量守恒也是相对守恒,不是绝对守恒,只在相对的空间内相对守恒。

三点相对重叠时,也就是运动轨迹相对重叠时,同时表现为圆周运动时就会表现为物质,物质就是一个场,它是由运动轨迹相对重叠和静止的虚共同产生的,圆周运动产生运动轨迹相对重叠,同时产生静止的圆心(虚),这就会产生场。圆周运动产生的是一个扭力场。物质具有波像,是因为旋转有频率。

震动摆动也有运动轨迹相对重叠,也能产生两个相对的静止点(摆幅点),所以也能产生场,它是一个来回推拉力的更低级的亚场,它不具有绝对静止点,它是一个没有质量的亚场。它也具有波像,它不稳定,没有质量。最低等的亚场没有质量,再高级点的亚场有脉动的质量。

三个点绝对重叠时,也就是绝对静止时,就会表现为虚,为0。它有绝对重叠,也有虚,但是没有运动,它的三个点都是绝对点,分别是:静止点、极小点、极大点。在它那里极小=极大=0。一切都是绝对的,一切都是不存在的,都是0。

对立是因为运动产生的,在运动中运动方向相反就产生对立,运动的最终目的是为了实等效、平衡,运动是围绕静止所作的一个过程,运动的核心是静止。前面讲过任何运动都同时具有两种方向相反的运动,它们通过围绕共同的静止点运动实现了相互之间的平衡,使各自的运动得以继续维持存在,也使整个运动达成平衡,这种运动构成了圆周运动,它使运动实现了平衡。圆周运动是使运动达成平衡的桥梁。这也是空间内存在大量的圆周运动的根本原因。

两种方向相反的运动没有围绕共同的静止点运动,就不能实现相互之间的平衡,这时表现为直线运动,直线运动中的两个方向相反的运动各自为了实现最终的平衡就只有与外部的其它运动结合,使结合后的双方可以围绕共同的静止点运动使相互之间达成平衡,这就使整体的直线运动出现分裂,使本来不可分的一个运动出现分裂,正是这种分裂诞生了能量,能量是由于运动分裂产生的,运动离不开构成运动的运动的物质,物质是由最基本的元构成的,运动分裂也就是物质分裂,物质中分裂出元,也就产生出了能量,这也是直线运动产生能量的根本原因。直线运动是使运动转化、结合的桥梁,直线运动最终都会转化为圆周运动。这也是热胀冷缩的根本原因(后面再讲)。

一个相对于周围空间运动的物体中的元与周围空间中的元是有区别的,区别在于元的脉动频率,运动的物体中的元的脉动频率更快,这就使元的体积变小,使构成物体的元的数量增加,这就是运动的物体据有惯性的根本原因,也是物体的惯性质量与运动速度成正比的原因。要使运动的物体静止下来就必须使构成该物体的元的脉动频率与周围空间的元的脉动频率一致,这个过程中运动的物体中的元脉动变慢,体积变大,释放出元,这些元产生了能量,运动的物体也因为释放元使自身的质量下降,最终使自身的元与周围空间中的元达成平衡,使自己相对于周围空间的运动停止。相对于周围空间静止的物体受到一个外力时使自身的元的脉动频率与周围空间中的元的脉动频率发生改变,使自身元的脉动频率变快,使元的体积变小,使物体可以吸收更多的元进来,这就使它吸收能量。能量是由运动的元构成的,元的运动形成能量流,没有元的存在也就没有能量的存在。元的运动形成力,两个相邻的物体相互之间在不断地交换着元,物体之间存在相互作用力时,使这种元的交换加快。元存在于空间的所有角落,空间的每一处都在时刻发生着与周围空间的元的相互交换,使空间实现平衡。

8、空间:绝对静止产生绝对的虚,虚是一切都不存在的。相对运动产生能量,能量就是运动。相对运动与绝对静止共同产生了实,它就是物质。实同时具有相对与绝对,具有能量与虚,具有运动与静止,具有存在的能量与不存在的虚,具有存在与不存在的特点。虚、实、运动、共同构成了空间。也可以说:虚、物质、能量三者共同形成了空间。

运动是相对的,静止是绝对的,运动和静止共同产生了实,实是相对与绝对并存的,实具有存在

与不存在的双重性。相对与实，实是存在的，相对与虚，实是不存在的，它是由虚实重叠构成的。绝对静止产生了虚，虚是绝对的，虚为0，它就是绝对真空。它是由三维空间多维重叠后形成的。空间有介于虚实之间的单维空间，有二维平面空间，有三维立体空间，有多维虚空间，有无数维的虚空间。（后面再讲）

同一三维以下空间内的不同区域是不一样的，这就导致相互之间的不平衡，从而产生出相互之间的相对，这就产生出相对运动，所以运动是三维以下空间存在的基本特点，三维以下空间的整体在做圆周运动，三维以下空间内的每一单元也在做圆周运动，单元有大的也有小的，只是单元与单元之间存在复杂的各种运动，所以说三维以下空间的自身运动是在做圆周运动。三维以下空间与空间相互之间的运动才是在做复杂的各种运动。圆周运动形成一个独立的三维以下空间单元，这样的空间是相对运动的实。多个三维空间形成的多维空间整体是绝对静止的虚，所以说空间的本质是绝对，空间的一切的绝对本质是虚的，是绝对不存在的，万般皆化境。（后面再讲）

9、时间、长度、速度：时间、长度、都是一种度量制，都是描述空间的，空间在做圆周运动，圆周运动有一个旋转频率，所以时间是描述圆周运动的旋转频率的，圆周运动的旋转频率形成了时间。时间是描述空间相对运动的，空间是不断相对运动的，所以空间可以称为时空。长度是描述空间相对大小的，是描述运动距离的。长度和时间都有一个基准单位，用长度的基准单位去度量长度就得出了空间的大小，用时间的基准单位去度量时间就得出了时间的长短。这个基准单位就是元，元的场的大小就是长度的基准单位，元的脉动频率就是时间的基准单位。元的大小和元的脉动频率都是相对的概念，它的大小没有尺度来衡量，它的脉动频率也没有快慢来参照，这都是因为元是介于虚实之间造成的，我们只需要知道在相对的空间内元具有相对一样的大小和相对一样的脉动频率即可，所以时间、长度都是相对数值，在相对的空间内具有相对的时间和相对的长度。元就是1，用这个1去比较任何数都会得出数的大小。我们感知到的时间事实上是我们自身的运动与周围的运动的相对快慢。因为我们始终感觉不到自己在运动，以为自己是静止的，所以才感觉时间在运动，那种认为时间在运动的观点是不对的。应该是空间在运动，不是时间在运动，时间只是描述了空间的运动。

运动的距离和运动的时间的比值形成运动速度，即：长度和时间的比值形成了速度。旋转的频率越高，即转速越高，则空间内时间的数值越大，时间的数值越大则同样的速度下所走的距离越大。高速旋转的物体形成一个独立与外界的空间，高速旋转的物体可以用更低的速度在同样的外界时间下走完一定的外界空间距离。也就是用同样的速度，高速旋转的物体可以更快的走完一定的外界空间距离。也就是在相对的空间内，同样的动能条件下，高速旋转的物体可以具有相对于外部空间更快的运动速度。这就是旋转的弹头具有更快的速度同时打的距离更远的根本原因。

物体旋转可以使自身的频率与外界的频率发生改变，可以改变自身场与外界场的平衡关系，可以形成一个独立于外界场的独立的整体场，使构成自身的元的脉动频率保持相对的整体一致，这就是旋转的陀螺可以改变重心的根本原因。利用这一点可以化解周围场对自身的引力，可以彻底摆脱引力。也可以利用这一点使生命体的生物节律与外界场脱离，可以大大延长生命体的寿命。不旋转的运动物体中的元虽然脉动频率也改变，但是不能形成一个统一的整体场效应，它的元的脉动频率是杂乱的，是不一致的，所以没有旋转的运动物体所具有的上述特点。

10、元、中微子、夸克：半径无限小的闭和圆周运动产生4个点，分别是：静止点、无限大点、无限小点、无限大点与绝对静止点的绝对重叠点、它们构成了一个点，它是由一个绝对不存在的绝对点和两个相对存在的相对点以及一个绝对重叠点共同组成的，它就是元。它同时存在绝对点和相对点，所以它同时具有相对和绝对的特点。它就是构成我们已知的中微子、夸克、介子、 ν 粒子、 α 粒子等的基础单位。它里面的点有相对重叠的也有绝对重叠的，在它那里无限大变成了极大，极大=0，无限小大于等于0。

举例说明一下：在圆周上的一点从0点出发，首先经过无限小点a，转一圈后，无限大点b与0点重叠。这个重叠点为c，这时0，b，c，3点重叠于一点，它们都和0点绝对重叠，0点是绝对静止点，是不存在的，所以这三个点都是绝对不存在的，只有无限小点a同0点是相对重叠，所以只有无限小点是相对存在的，这就是闭和圆周运动。它的圆周内部是空的，也就是内部不存在运动，也就是内部空间绝对为0，所以圆周半径绝对为0。只相对存在圆周上的无限小点a。闭合圆周运动不是以中心自旋，而是以圆周上的点为圆心作旋转，它的周长是相对无限小的，可以说周长成为相对的一点，这就导致它的每一个点都会成为圆心，这就导致产生一个围绕圆心（虚）脉动旋转的环形场，它就是元。它是相对无限小的，它有虚，有重叠（只有点的重叠），有运动，它的运动是一种脉动的圆周运动，如果众多的元叠加在一起，有的元的脉动就会消失，它就化为虚了，随着一部分元的消失会加剧别的元的脉动。单个的元只有不停的运动才能保证自己的存在。元有波像，有脉动的质量，有脉动的电荷，同时波长更短。元是一个高级亚场，它是介于虚和实之间的亚物质。

它的结构我们可以用几何来表示，三点成一面，在面的上方或下方加一点，构成4个点的结构。它外形就像一个底面是三角形的四角体，它的每一个面都是三角形。它有四个面，它的每个面都可以再叠加一个四角体，从而构成了各种外形的中微子或夸克等等，它们分别具有不同的物理形态。两个可以组成菱形体，三个可以组成Y形体等，四个可以组成X形体等。

这个四角体可以无限分割,每个四角体可以分出四个一样的小四角体,它们中间夹着两个底面合在一起的底面是四边形的金字塔,这两个金字塔合在一起形成一个六个角的六角形体(六个角正好在一个正球面上),这个六角体的体积与整个底面是三角形的四角体的体积的比例基本上是黄金分割的比例,它只占黄金分割中小的一部分,分出的四个小四角体占大的一部分。中间的六角体是不能单独存在的,因为各个点的距离不相等,导致相互之间的相互作用力不相等,所以它会产生力,它会化为杂乱的运动,它会促进元的脉动。同时它会促使别的元的脉动加剧,分出的每一个小四角体都可以无限分割下去,我们所观测到的中微子,夸克等很多是一个或合在一起的两个或多个四角体类,所以表现出好几种形态,元可以无限分割成众多的元,分出的每一个元的大小都是相对一样的,这是因为元是介于虚实之间的,它随时化为虚也随时化为实,它是相对空间中最小的单位,元不可以无限叠加成一个更大得元,因为叠加后会使得中间的元的脉动消失,同时元中间的六角体也无法形成,所以无法形成较大的元,所以元在相对的空间内具有相对不变的大小,在不同的空间内具有不同的大小。它无限分割分出的每个元的脉动不会受到任何影响,只要这种元的脉动存在,这个分出的元就会存在,它消失了的同时在它的位置上又会诞生出一个元,这两个元既是同一个元也不是同一个元,因为元本身就是介于虚实之间的,它在随时化为虚也随时化为实,它既不是真正的消失也不是真正的存在。正是这种元的脉动使元与元之间不存在绝对的空隙,也使元可以把空间中所有的可以产生空隙的地方(比如多个圆球放在一起形成的空隙)填满,使空间内不存在一处绝对真空。

无限分割分出的六角体都化为了运动即能量,能量促进了分出的元的脉动。正是这个中心的六角体才使元具有了中心的静止点,这个静止点是间断的存在,只有中心的六角体存在时才短暂的存在,随着六角体化为能量,这个静止点又不存在了,但是外围的元随后又快速的形成中间的六角体了,这种变化是非常快的,这就使元具有了间断存在的静止点,从而形成了元的各种脉动的特点。六角体的存在与消失促进了元的脉动,它产生了运动。正是元的不断分割与消失不断的创造了能量,使能量不断的相对增加,分割出来的元使这些能量得以存在,元中心的六角体创造了能量。也正是元的这种可以无限分割的特点才使单个宇宙空间得以相对增长(后面再讲)。

这个四角体有四个点,有四个面,有五个空间,有六条相等的边。它里面就是静止的虚,它就是中心点。它可以无限分割成众多的元,却不可无限叠加成一个更大的元,它是构建虚与实以及能量的桥梁,它们运动构成了能量流,震动构成能量波,它们是构成一切的最基本的元。传统理论中的以太也是主要由它们构成的。所谓的暗物质就是它们,暗能量就是它们运动形成的能量流。

严格地讲这个小四角体是在作自旋、震动、摆动等运动,这才能保证它的存在,否则它就会化为虚,它做线运动时就会表现为能量。它的自旋是分别以各个点为圆心运动的,这就形成一个脉动的球形。一旦自旋,平面上方的点会更接近平面,当达到四角体中心点时,其它各点会依次进入中心点区域,而出现各点轮流做圆心的复杂运动。同时在平面上方表现出正电荷,下方表现出负电荷,电荷强弱也在波动,随上方点的下降平面上方的电荷下降,当别的平面的点开始突出时,在那个平面的突出方开始表现出正电荷,这就使电荷在球表面快速移动,这就使我们观测到一些不可思议的电荷表现。同时它的旋转快慢使电荷强弱也出现不同变化,它的场的脉动导致它的质量也在脉动,所以中微子,夸克等表现出很多特异物理特性。空间中最小的奇点不是球体的,它是脉动的介于虚实之间的四角体。

三个点产生基本空间,同时产生阴阳,同时也产生能量,也产生了运动,也产生了虚。当3个点完全重叠时,表现为虚,也就是静止,也就是0。当3个点在一条线时就会表现为运动即能量,当相对的在一个圆周上时就表现为物质,所以说三生万物。

11、量子:当无限大点与绝对静止点不完全重叠时,也就是相对重叠或者叫擦肩而过时,表现为不闭合圆周运动。基本空间是顺时针和逆时针两种不做闭和的旋转运动产生的,这时它的表现为旋转的一个面,它就是量子。它是一个旋转的平面场,它是由众多的元做流体运动形成的,它形成一个独立空间,它里面的元与它外面的元的大小是不一样的,它里面有无数个元,但是量子单独一个面对外的场效应却是跟量子外的元一样的,它是一个相对的平面,它有相对的厚度,没有绝对的厚度,也可以说绝对厚度为0。

它有正反两个面,分别具有顺时针,逆时针两个方向的运动。两面分别有一个顺时针扭力和一个逆时针扭力,这两个扭力分别指向两个相反的方向,量子同时具有引力和斥力,它是一个扭力场,量子不同的转速表现出不同的场,正常转速的量子只表现出引力场。

量子存在三环,从中心0点,运动速度从0加速到最大值的加速环区,这个区域场的密度最低,在这个区里产生斥力。再往外是高压区,也可叫压力环区,在这里转速及线速度达到最快。再往外是线速和转速递减环区,在这个区里产生引力。引力和斥力共同作用于压力环区,力的方向正好同压力环运动方向相同,这就更促进了压力环的运动,同时也提高了压力环的压力。量子存在五个区:中心静止点、斥力区、压力环区、引力区、边缘区。量子存在两个面,每个面都存在五个区,所以量子共形成十个区间。

量子外围受到压力会转为压力环的动力,外围受到阻力会使线速度减速,从而转为引力,会转到压力环上。遇到加热,会提高运动速度,使从量子中心静止点开始的运动提速更快,运动速度更快,从而提高内环的斥力,会转到压力环上,从而提高压力环的转速,同时内环半径加大,同时外环线速

度递减会变慢,从而使场的扩张更晚结束,从而使场的半径加大,从而使量子的体积变大,从而使整个场的体积变大,这就是热胀冷缩的缘故。由于线速度递减变慢,导致引力有所下降,同时线速度高使场转速更高,导致场与场之间的碰撞力加大,相互之间的引力变小,所以高温物体内部粒子运动更活跃,更易变为流体或气体,同时流体和气体更易出现分散。它们中的粒子自身能量更大,自身转速更高。

场的体积虽然增大,但是场的密度却有所下降,因为引力下降,所以整个场的质量变化不大,一个低温物体加热到高温,它的质量有极小的增加,因为增加的能量同量子自身的能量悬殊太大,可以说微乎其微,所以质量并没有明显变化。量子很易吸收能量,当转速提高到一定程度时,会通过波把能量向外传递出去,使自身能量与外界维持一个平衡,从而维持自身的运动。

量子存在两极,顺时针旋转的面设为正极的话,逆时针旋转的面就为负极。它们分别是两个运动方向相反的扭力,一个顺时针扭力和一个逆时针扭力。量子这个平面场整体转速,从高到低分别传递出不同的能量波,依次是射线,光,电,力。常态量子不对外传递光、电、力,它对外没有能量传递,它与周围场的转速同速,这就像两辆同向运动的汽车,速度一样时,相对静止,相对之间没有能量存在,它受周围场的影响较大,会改变自身的转速,转速一旦改变,与周围场的转速一旦不同,它就会对外表现出能量传递,要么放出能量,要么吸收能量,直到与周围场达成平衡。量子具有引力,多个量子杂乱无章的排列在一起,我们传统定义的真空是没有原子的真空,它里面充满了量子以及其它更小的夸克、中微子类。还有一种真空里面没有量子,只有中微子、夸克类,这种真空是介于传统定义的真空与绝对真空之间的,绝对真空就是绝对静止的虚,是一切都不存在的。

12、量子链:在外力作用下量子会出现同轴旋转,异极相吸,量子的自旋运动方向同向,相互之间没有摩擦。同极靠在一起相斥,但是斥力远远小于相互之间的引力,量子的自旋运动方向相反,相互之间有摩擦,这就导致量子各自转速出现波动,两个量子不断的碰触又分开,又碰触。摩擦释放的能量又被量子各自吸收,连接链条出现开、合震动,使原子的场出现不稳定,出现脉动的能量释放,这就是原子的同位素形成的原因。相邻两个量子旋转同向,相互之间就没有摩擦,相互作用为0,相邻两个量子旋转逆向,相互之间就有摩擦,就有相对的运动,相互作用就可以用1表示,那么两个量子靠在一起就可以传递出0或1的信息,多个量子靠在一起形成的量子链就传递出与计算机信息链正好一样的信息,所以计算机的信息链就是由量子链构成的。它是由于变化的电流对场产生作用,使场中的量子按一定的顺序形成排列,就形成了量子链,它就是计算机的信息链,量子没有绝对的厚度,所以量子链也没有绝对的厚度,所以量子链基本不占用空间。我们大脑的信息链也是由量子链构成的,它是产生各种触觉的能量,通过触觉组织转为生物电,再通过神经传递到大脑,这些生物电的波动使大脑中的量子按一定顺序排列,就形成了量子链,形成了大脑的信息链,只是大脑的解码器和电脑的解码器不同罢了,如果电脑与人脑解码器能够同步,就可以制造出生物电脑,那我们就可以同电脑资源共享,同时人脑可以嫁接生物电脑,那人就可以成为超人了。

量子是由5个基本点构成的,分别是静止点,无限小点,无限大点,无限大点与静止点的近乎重叠点,无限大点与无限小点的近乎重叠点。它们当中只有静止点是绝对点,其它的都是相对点。近乎重叠点就是相对重叠点。

这5个点分别用a、b、c、d、e、表示,拿5个同样大小的小球来做实验:a、b、c、3个球放在一起,相互之间可以紧密相连,再加一个d进去,相互之间也可以紧密相连,再加e进去,就不一样了,不管怎么调整,始终有两个球之间的距离大于其它球相互之间的距离。可以这样表示: $ab=ac=ad=ae=bc=bd=be=cd=ce<de$ (正好10个区段)。正是由于这种距离的不相等,从而导致了力场的失衡。从而导致了力的产生,从而产生了运动。运动的动力来自这个空间本身,运动又产生了这个空间。这个空间具有10个区间。量子存在运动方向相反的两个面,存在内环的斥力与外环的引力,它们的方向也相反,它还存在中间的静止点,所以说量子中也存在对立,它同时存在中间的静止点。

空间是相对与绝对并存的,它存在中间的静止点和两端的对立点,它相对的存在,绝对的不存在,它只存在相对的大小,它的绝对大小为0,就是不存在。

13、电子、质子、中子、反粒子、反物质:当量子场内各点的运动轨迹偏向平面上方或下方时,量子表现为正电子或反电子。它不是传统定义电子。电子转速越高,场内各点的运动轨迹越远离平面而更居于平面上方或下方,这时电子的电压越高,波像越高,波长越短,它的外形是一个凹片形。

正电子场内点的运动轨迹更居于顺时针旋转的那个面的上方。这时凸面表现出正电荷,凹面表现出负电荷,它像一个碗,碗口朝上,它表现出一个顺时针扭力。反电子场内点的运动轨迹更居于逆时针旋转的那个面的上方,这时凸面表现为反正电荷,凹面表现反负电荷,它也像一个碗,碗口朝下,它表现出一个逆时针扭力。电子的转速可以由低到高,转速太高就会传递出阴极射线,把能量传递出去,它对外传导的能量波的锋面是一个边缘在后中心在前的从中心到外围转速递减的凸面,别的能量波(射线、光、)对外传导的波的锋面也是一个边缘在后中心在前的从中心到外围转速递减的凸面,它们的不同之处在于转速不同,电波转速相对更低一些,它不会发光,只能是放出阴极射线。电子转速越高,电压越高,正极面越凸,半径越小。负极面始终是一个漩涡,就像水流形成的漩涡一样,物体

会被漩涡吸进去，这是由于引力造成的，所以负极面只会吸收能量，使能量流向正极面运动，同时使电子始终向正极方运动，电子的电压越高，它向正极面运动的速度越高。

当电子的正、负电极相遇时，电子旋转运动方向同向，电子正极面是凸面，负极面是凹面，凸面与凹面可以合在一起，如果转速相等，两个面的弧度也一样，电压也相等，则电子相互之间没有电压，就不会放电。转速高的电子正极面更凸，电子的中心更在前方，电子追赶不上比它转速更高的电子，它只能追赶上转速比它低的电子。遇到比它转速更低的电子时，就会出现中心转速降低，使电子外围转速相对提高，使电子场内的线速度递减变慢，使场的半径突然加大，从而对外做功，释放能量。电子释放能量后，自身场重新达成一种平衡，电子最后衰变为量子。

电子同极相遇时，能量都集中在正极面，能量的运动方向也是向正极面运动，正极面都是凸面，这就使两个凸面一碰马上就分开了，就像两个针尖难以碰在一起一样，更何况是两个高速旋转的针尖。电子负极与负极是不能相遇的，因为大家都在向正极方运动，所以两个电子负极是不会碰在一起的。正反电子相遇会相互产生摩擦，也会释放能量，它们相遇于一般的电子相遇基本一样，只是摩擦更大一些，释放的能量更多。

带静电的物体会吸引不导电的物体是因为带静电的物体释放出的电波使不导电物体表面上的原子或量子的中心转速突然提高，使从中心到外围转速递减加剧，使引力加大，当静电消失后，引力恢复正常，也就不再吸引物体了。而导电物体可以把电波传出去，不会改变自身场的引力平衡，所以不会被吸引。

当量子的一个面受到外力摩擦时，会使面上各点的运动轨迹发生改变，会使运动轨迹更偏向平面上方或下方，使量子外形变成一个凹面，这就导致电子的产生，这就是摩擦起电的原因。众多的电子同向排列形成直流电源，同向排列的电子数量越多，电流越大，同向排列的电子转速越高，电源的电压越高。

一般的量子的两个相对重叠点同时在平面的上方和下方，它们近乎在一个平面上，也可以说相对在一个平面上。标准量子就是一个相对的平面，量子是一个标准的平面空间。量子转速越高，运动轨迹越远离平面而更居于上方和下方，这时量子表现为光子，光子外形就像一个饼状，不过饼的中心部是凹进去的，边缘很薄，从边缘往里就稍微厚点了。转速再高就构成质子，质子外形跟光子相似，只是整个的更厚，它更加表现出粒像，同时更表现出波像。转速再高就构成中子，它厚度更大，外形近乎成球形，球的两极分别有一个旋涡，它更加表现出粒像，也更表现出波像。质子、中子都比光子转速更高，它们都是放射源，都对外放射出射线，射线也是一种波，比光波转速更高。光子、质子和中子都具有粒像和波像，都有两极。光子不带电荷，因为能量都转为光波传递出去了，同时它的自旋运动轨迹离开平面很少，基本达不到电子运行轨迹离开平面的状况，所以不表现电荷。质子转速更高，它的自旋运动轨迹离开平面很多，达到电子运行轨迹离开平面的状况，所以它表现出电荷。但是它的突出部分的半径较小，同时它的边缘往里一点的突出部分，跟电子的凹进去的面正好相合，一个凹面与一个凸面正好相合，电子的凹面显示负电荷，所以质子正好与电子的凸面显示的电荷一样，所以质子带正电荷，质子的两个面都是凸的，所以它只表现正电荷。

中子转速更高，它放出强射线，它把能量完全带走了，所以中子不表现电荷。光子、质子、中子都不稳定，都会衰变为量子，光子最快，它不是放射源，只是光源，因为它的转速相对很低。质子相对转速更高，它放出比光波转速更高的射线，中子的转速更高，放出的射线更强，它具有的能量更大，所以衰变更慢，中子首先衰变为质子，再衰变为光子，最后衰变为量子。中子、质子、衰变过程中都先放出射线，最后放出光。中子可以称为亚原子，但是它不是原子，它的场不具有立面扭力，只有一个上下螺旋状的平面扭力，它没有相交点。

当运动轨迹越过平面上方或下方的任何一个极点时，表现为正、反粒子，正、反物质就是它们构成的。它由6个点构成，分别是：静止点、无限小点、无限大点、无限大点与静止点的相对重叠点、无限大点与无限小点的相对重叠点、平面上方或下方的极点（在量子自转轴上）。它的外形像一个鸡蛋形，在它的鸡蛋形钝面的旋涡直径较大，对外基本是吸收能量，而鸡蛋形的尖面没有旋涡，表面更凸，对外传递能量，所以它表现出单极性，它表现为正粒子或反粒子，它比中子相对稳定一些。它的场的上下螺旋状平面扭力在平面上方或下方有交点。正、反粒子可以由单个或多个量子重叠在一起构成，因为它的扭力相交使它自身的场的引力出现相交，就跟绳子相交一样，可以把多个量子拧合在一起，只是这个拧在一起的绳扣只有一个交叉，所以不能形成绳子，所以它的场不稳定，所以正、反粒子也会衰变，会逐渐衰变为量子，它可以称为亚立体空间。正、反粒子相遇同正、负电子相遇，最后变为两个或多个量子，释放更多的能量，会变为电子，最后又变为量子。电子，正、反粒子它们都表现出正或反的单极性，可以统称为单极粒子，它们都不稳定。

量子、电子、光子、质子可以统称为平面空间。中子或称亚原子、正、反粒子可以统称为亚立体空间。它们可以看成是一个或多个量子摆动或震动或同时摆动加转动加震动构成的。量子吸收了摆动或震动等的能量从而提高了自身的转速，使量子转速更高。

14、原子、等离子、同位素、放射性元素：当运动轨迹分别越过平面上方和下方的极点时，表现为原子。它由7个点构成，分别是：静止点、无限小点、无限大点、无限大点与静止点的相对重叠点、

无限大点与无限小点的相对重叠点、上极点、下极点，它是由量子作立面旋转构成的。它由平面扭力和立面扭力所组成的组和扭力场构成，它的外形是一个球形，它的立面扭力和单个量子的平面扭力是基本相等的，它们都来自宇宙场的旋转扭力，宇宙场创造了它，给了它最初的动力，它与周围的场同步运动。

原子的原子量基本就是构成原子的量子数，1个量子立面旋转就构成氢原子，它是正球形，多个量子重叠后同轴旋转形成量子链，同时作立面旋转就构成高原子量的元素原子，原子的立面旋转力始终基本等于一个量子的平面旋转力，它来自宇宙的自转扭力，原子就是众多的元做流体运动形成的立体场，原子有磁场，立面旋转轴就是它的磁场两极。我们传统的原子理论是不对的，传统理论中的电子是根本不存在的，他那种理论所构成的场是不牢固的，可以说漏洞百出，那种原子模型全是臆想，谁也没有真正看到过原子的内部结构。原子并不是由原子核和核外电子共同构成的，传统理论中的电子事实上是原子表面的旋涡，因为原子存在立面旋转扭力和平面旋转扭力，它们共同作用在原子表面形成旋涡。旋涡都是原子场内众多的元做流体运动形成的，旋涡都具有向原子内的吸力，分子的形成与旋涡有很大关系，旋涡的转速都很高，达到电子的转速，同时旋涡的对外作用面是凹进去的，这就使它具有电子负极的特性。电流就是能量流，能量流都是从旋涡进去，方向始终朝向原子核，这就使原子表面表现出负电，由于电流方向指向荷区，这就使原子的中心核区表现出正电，这就像电池的电极，电流在电池中运动是从负极向正极运动，在电池外的电路中才是从正极向负极运动。旋涡的数量以及分布随量子数量的增加数量更多，分布也各有深浅，这就使我们得出电子数量、电子云以及原子结构的错误概念。原子在不同的化合物以及不同的场中表现出不同的电价更充分的说明了传统理论中的电子就是原子表面的旋涡。原子内部只有量子，所谓的质子、中子在原子核里面是不存在的。原子核就是量子的中心环区立面旋转产生的球体，从这个核区往外转速在递减，从而使原子形成了一个稳定的场。原子内部的各个元的运动轨迹是很复杂的螺旋运动，它的量子都具有上下螺旋平面扭力，并且在平面的上方和下方各有交点，它的扭力相交使它自身的场的引力出现相交，就跟绳子相交一样，可以把多个量子拧合在一起。这个拧在一起的绳扣有两个交叉，就形成绳子了，所以它的场很稳定。

组成原子的量子数量越多，它的平面扭力越大，越大于立面扭力，原子外形越趋向椭圆形，相对体积更小，所以比重更大。比如黄金，它的立面轴与平面轴的比例应该是黄金分割的比例，这就使它的外形成为一个完美的椭圆形。原子排列更加紧凑，互相之间更加没有空隙，别的元素更加不易进入，它的场的结构更加牢固，对外围场的作用很平滑，导致与别的元素结合成的分子结构更不牢固，也就是说更不易构成分子，所以更加不易同别的元素发生化学反应，化学性质更加稳定。但是随着原子量的更高或更低，原子外形更加椭圆化或圆球化，场的稳定性会更差，对外围场表现就更活跃，就更易与别的元素原子结合，所以化学性相对开始更不稳定。同时不同的球体比例与大小，构成了场的不同的密度、引力以及对外的不同的平滑性。这就构成了不同的整体场结构，从而使各种元素表现出不同的物理、化学特性，以及相互之间的不同的结合性。

我们的元素周期表很不全面，应该还有更多的元素，以及它们的同位素。我们所知的很多重元素并不是元素本身，而是元素的同位素，同位素具有放射性。氢元素有4个量子构成，同向排列的就构成氢原子，其余的还有5种排列方式：用1表示顺时针旋转面在左的量子，用2表示顺时针旋转面在右的量子，会出现1212、1222、1211、1122、1221、1111、六种排列，其中1111是氢原子的排列，其它5种是同位素的排列，所以氢原子有5种同位素。同位素不稳定是因为相邻的两个量子旋转方向相反导致相互摩擦，摩擦释放的能量又被量子各自吸收，连接链条出现开、合震动，使原子的场出现不稳定，出现脉动的能量释放，这就是原子的同位素形成的原因。高原子量元素因为量子数更多，众多的量子更不易形成同向排列，所以有更多的同位素。氢没有同位素，氦应该是第二号元素，它不是氢的同位素，它自己还有一个同位素，它的量子排列是：11，它的同位素是：12。同理：氦也不是氢的同位素，氦应该是第三号元素，它因为有三个量子构成，有一个量子夹在量子链中间，所以它本身不稳定，是一种放射性元素。它还有两个同位素，它的量子排列是：111，它的同位素是：121、112。氦应该是第四号元素，氦与锂之间还有一种元素，它本身也不稳定，也是一种放射性元素，它还有12121、12122、12222、11211、11121、11221、11222七种同位素。以此类推，更高原子量的元素会有更多的同位素。从氢到铀238应该有238种元素，它们中的单数原子量的元素都是由单数量子构成的，它们都是放射性元素。各种元素的同位素就太多了，这需要一一计算，可以按上面的方法计算一下。用这些元素以及同位素可以生成更多的新材料，相信材料科学前景无限广阔，世界会变的无限精彩。

放射性元素外形近乎成一直线，它的平面扭力和立面扭力近乎失衡，它的结构更加不稳定，物理性很不稳定，很易衰变，它的放射性就是这样造成的，核裂变反应也正是利用这一点造成的。自然衰变的原子就像燃烧的香烟，能量从原子的两头不断流失，这些能量来自量子链中最中间的一个或一对量子，它或它们处在最中心，原子的两极就在它或它们的边缘上，它或它们被两边的量子不断挤压，能量不断的从自己的边缘流失出去，最后就消失掉了。这也是铀235、钚239更具放射性的原因，因为它们的量子数都是单数，都存在一个处在中间的量子。它的放射性是由于两极近乎成点状，同时在高速旋转，导致从两极向外传递出前端很凸的螺旋波，这种波与中子向外传递的波很相似，只是比中子传递出来的波的转速稍低一点，它同样也是射线波。铀238的原子两极是由两个量子的边缘构成的，

相对于铀 239 的两极更粗，它们的转速基本相等，所以铀 239 传递出来的波的前端更尖，具有更强的穿透力，它的量子链的中间量子的两边的量子数最多，对中间量子的挤压最强，所与释放的能量最快，它的衰变也最快，所以铀 239 具有更强的放射性。除了氢原子外，单数量子都不能构成稳定的原子，也就是单数原子量的元素更不稳定，它们都是放射性元素，它们很难长期存在。氢原子虽然是单数量子，但是两端没有量子挤压，同时原子外形又是近乎正球形，所以它不会散失能量，它也就不是放射性元素。氦原子外形在放射性元素里边相对最圆，原子两极更钝，原子中的量子链中间的量子的两端分别只有一个量子，对它的挤压更小，所以氦原子的放射性最弱。

当达到核反应的临界点时，原子外形近乎成一条直线，同时量子自旋轨迹也成极度椭圆化，导致不能表现扭力，原子表面的旋涡也就不存在了，导致原子不表现电荷，这就使我们产生错觉，认为电子脱离了原子，其实传统理论中的电子是根本不存在的，我们称它为等离子也是一种错误的描述。

15、分子、化学反应：多个原子合在一起构成分子，由于各种原子的场的外形不一样，导致各自的场的效应不一样，密度也不一样，引力也不一样，从而导致各种分子的产生，它们分别具有不同的物理化学特性。外部环境的不同又可产生不同的分子，相同的分子在不同的环境中表现出不同的物理化学性。不同的分子又可组成不同的整体场结构，从而产生不同的材料，产生不同的混合物，构成了我们的多彩世界。所有这一切都是在引力的作用下合在一起的，引力来自场中的每一个粒子，小到夸克、中微子、量子，大到原子、分子、再到整个场。

化学反应的释放能量或吸收能量，是因为各个场在做自我运动速度调整，使整个分子形成的场与周围的场的运动速度达成一个新的平衡。随着温度的变化，各个原子的场的运动速度也在变化，从而打乱了原来的运动速度平衡，当突破各自的临界值时，各种原子的场会重新调整重新组合从而达成一种新的运动速度平衡。化学反应就是原子的场的运动速度调整以及重新组合，这种调整与组合都是为了达成一个与周围场的运动速度平衡。催化剂的作用就是打乱了原来的场的运动速度平衡，使各种元素的场重新调整，从而促进了化学反应。化学反应就是运动速度调整，就是各个运动的运动速度的同速调整，只有同速，相互之间才不存在相互的能量，才不会发生相互之间的能量传递。

水分子中的氢原子与氢分子中的氢原子以及单个的氢原子，它们的场的外形以及质量是不一样的，表现在它的原子量有很小的差别，这个质量区别值的大小与原子自身的总质量值相比较，是微乎其微的，所以它们的物理性基本一样。化学反应就是各种原子相互结合形成新的场，形成过程中各个场的速度与周围场的速度达成平衡，这个过程中速度调整就必然伴随着能量传递，伴随着众多的元的排出或吸收，随着元的调整使各个场相互之间达成平衡。

16、空间结构、数学来源与空间、物理是数学的基础、模糊数学、多维空间：原子是一个完整的立体空间，它是由 7 个点构成的。其中有一个绝对静止点 0，它就是球心。其它 6 个点分别在它的周围，我们分别用上、下、左、右、前、后表示，这个球同时以上下轴、左右轴、前后轴为旋转轴做旋转运动，那么球心会受到来自各个方向的离心力，就会产生一个绝对真空点，它也是一个绝对静止点。原子自身的运动中，设上下轴为立面旋转，则左右、前后轴同在一个平面上，平面又是一个整体场，随着平面的转动，左右轴、前后轴不断发生着位置互换，从而实现了三条轴的同时转动，这三条轴的旋转产生了三个扭力，这三个扭力构成了一个组合扭力场，这就是我们所处的局部空间是三维空间的根本原因。这三个扭力中，前后轴、左右轴旋转产生的扭力之和与上下轴旋转产生的扭力是基本相等的。

这三条轴把这个球分成了 8 个区间，也可以说是 8 个空间，这就产生了 8。（一个西瓜三刀下去可以分成 8 块）。

这 8 个空间共同相交于中心一点，它同时具有其它八个空间的一点，并且这八个点重叠为一点，这就是九宫区，这就产生了 9。

九宫区包围着球心 0 点，1 这个元点与 0 点也几乎同为一点，所以说 1、9 这两个点有重叠之处，因为两个点都是奇点，所以应该是相对重叠，也可以说 $1 \approx 9$ ，前面我们已经得出 $1 \approx 0$ ，所以可得出 $0 \approx 1 \approx 9$ 。它们分别代表虚（0）、无限小（1）、无限大（9）。所以： $0 \approx \text{无限小} \approx \text{无限大}$ 。同时又： $\text{极小} = 0 = \text{极大} = \text{不存在}$ 。这就是物极必反的道理。

现在我们可以这样看：三维空间可以分成 10 个区间，8 个一般区间，一个九宫区，再加球心绝对静止区正好是 10 个区间。这就是数学选择 10 进位的根本原因。不同的空间结构都由不同数的结构点构成：闭合圆周运动（最基本的运动）产生了 1；正反或阴阳（对立）产生了 2；直线运动（能量）产生了 3；亚空间（元）产生了 4；平面空间（量子）产生了 5；亚立体空间（正、反物质）产生了 6；立体空间（原子）产生了 7；空间的外围转速递减区产生了 8；中心的高压区产生了 9；中心的绝对静止（虚）产生了 0；完整立体空间由 7 个基本点构成，7 相对更完美一些，这就是为什么一星期选择 7 天，伤口逾和大约 7 天，音符用 7 个，7 言诗顺口，人生 7 窍，等等的原因。

1 和 4 有相似之处，都代表无限小的元，所以可以表示为： $1 \approx 4$ ；又 $1 \approx 9$ ； $1+4+4=9$ ；所以 $1+1+1 \approx 9$ ；又 $1+1+1=3$ ；所以 $3 \approx 9$ ；又 $1+4=5$ ； $1+1=2$ ；所以 $5 \approx 2$ ； $1+1 \approx 5$ ；这样算到最后，所有的数都会大约相等，都会约等于 0， $1 \approx 2 \approx 3 \approx 4 \approx 5 \approx 6 \approx 7 \approx 8 \approx 9 \approx 0$ ，这有待数学家去求证，这些似乎不合逻辑的数学算法，在多维空间里是成立的，三维空间里只存在 $0 \approx 1 \approx 9$ ，多维空间里却是什么都成立，

什么都不存在,根据物极必反的原理,它也是什么都存在的。多维空间就是虚,它是由三维空间无数次的组合形成的,是无数维的空间,这种组合并不是单一的叠加,是一种复杂的内外叠加,前后叠加,你的中心有我,我的中心有你,这就构成了无限小点、静止点、无限大点的绝对重叠,使整体化为了虚的0,这些在后面的宇宙中再讲。一切只能相对的存在于相对的空间里,这个相对的空间又存在于一个一切都不存在的同时也是一切都存在的绝对空间里,空间是相对与绝对并存的,一切都存在矛盾又存在相合,即相生又相克。

17、金字塔之秘以及超光速能量流:我们如果把上、下、左、右、前、后这六个点连接起来,就会构成一个由两个底面是四边形的金字塔合在一起形成的六角体,这个六角体的体积与整个正球体的体积的比例基本上是黄金分割的比例,它只占黄金分割中小的一部分,外围分出的部分占大的一部分。

埃及金字塔正好是六角体的一半,它的底边正好在地面上,可以将来自地球内部的能量更多地接收,再通过塔尖发射出去,这种六角体我们在前面的元中也讲过,它可以化为能量,可以产生出脉动的能量,可以在塔内产生出脉动的能量流,这种能量流可以改变元的运动,进而改变物质内部的运动,改变物质的各种物理、化学性,这种能量流是检测不到的,它是由作用于中微子、夸克类的力带动中微子、夸克类运动形成的能量流,塔内的几何结构使能量流不断地从塔底向塔尖运动,这是由于场内的各种粒子运动引起的,场内的各种粒子都在各自运动,粒子受场内各种力的作用会向场的最薄弱的区域运动,从而使场达成一种平衡,物质一般都会凝聚成球形,液体一般会凝聚成滴,比如水会凝聚成水滴,气体会凝聚成团,比如云团,如果没有外力作用的话它们都会凝聚成球形,星球就是最好的例证。这一切都是由于场的引力的平衡作用,塔内的几何结构使这种平衡出现一个最大的不平衡区,它就是塔尖区域,这个区域始终是场的最薄弱区域,这就使各种能量都向塔尖区运动,同时各种粒子也向塔尖区运动,由于原子受到的凝聚引力较大,所以它们更不易运动到塔尖区域,而中微子、夸克类基本不受引力的影响,所以它们可以大量的进入塔尖区域,塔内就像一个过滤器,可以将原子与中微子、夸克类分开,中微子、夸克类就是单个或多个元叠加构成的,它们随时会分成单个的元,元受到能量流的影响就会从塔尖流出,元是在场中到处存在的,它是空间最小的单位,它是介于虚和实之间的,任何场都是不能阻挡它运动的,塔尖的材料也是一个场,它不会阻挡由元形成的能量流。埃及金字塔可以从塔尖发射出由元构成的脉动的能量流,这种能量流可以不受任何场的阻挡,所以可以传递得很远,同时也传递得很快。我们目前还不知道怎样监测到这种能量流,这种能量流就是神秘的金字塔能。这种能量流的速度要大大超过光波等的速度,是超光速的,是光速的无数倍,这取决于能量源具有的能量大小。我们可以用它取代波的信息传递作用。只需要建立一个全新的发射装置和一个接收装置即可,发射装置可以用金字塔形的发射帽来取代发射天线,脉动的电磁波在发射帽的作用下就会从金字塔式发射帽尖部发射出由元构成的脉动的能量流,接收装置也可以做成一个金字塔形的锅状接收器,要将塔底朝前,我们在塔尖下面横上一条超导电线,电流穿过导线时受到来自塔尖的由元构成的能量流的作用时,会使电流发生轻微的波动,对电流的处理即可完成对信息的处理。金字塔也许就是外星人建立的信号源,也许是他们宇宙航行的导航系统,或许是他们寻找地球的导航灯塔。猜想:地球上众多的金字塔中大部分都是人类仿造的,只有极少数的巨型金字塔是外星人建造的,古代的人们又利用它们,并把它们改建成了法老的陵墓。

18、黄金分割、圆周率、概念算法:黄金分割的公式是: $(\sqrt{5}-1)\div 2$,我们可以这样理解:前面讲到量子的一个面有5个区间,量子是构建一切的基础的平面空间,它的一个面的平面场效应是5,平面的场效应用平方表示,所以我们将5开方可求出场的尺度,1的任何次方还是1,任何次开方也还是1,所以我们设基本点元的尺度为1,元的所有概念都是1,它是一切的基础。我们用场的尺度与基本的尺度1比较,即5的开方减1即可得出场与外围基本点的尺度相差值的大小,这个相差值要被两等分才会使场与相邻的基本点的场平衡,所以我们再除以2,这样就可使场与相邻的基本点处于一种相互平衡了,这种分割方法正好求出了黄金分割值。

黄金分割值正好是量子的一个面的尺度与相邻的元的尺度相差值的一半,量子一个面的场效应与元是一样的,虽然场效应是一样的,但是它们的尺度不一样,这是因为量子是一个平面,元是一个脉动的四角体。正是这种尺度的差距才造成了量子的运动,才产生了量子。(后面再讲)

元的尺度与这个黄金分割值的比值正好是一个元的尺度再加上一个黄金分割值,元的尺度除以这个黄金分割值即: $1\div 0.618=1.618$, $\therefore 1.618\times 0.618=1$,也就是元的尺度加一个黄金分割值后再黄金分割即得出一个元的尺度。元的尺度减掉这个黄金分割值,即 $1-0.618$ 于黄金分割值的比值正好等于黄金分割值,即 $(1-0.618)\div 0.618=0.618$,也就是剩下的部分的值正好是黄金分割值的黄金分割值,这样分割就会使所有的分割按统一的比例分割下去,使元成为无限小,并且可以无限分割下去。元的尺度加上黄金分割值,即 $1+0.618$ 于黄金分割值的比值正好等于2加上黄金分割值,即 $(1+0.618)\div 0.618=2.618$,也就是合起来的部分的值正好是两个元的尺度加上黄金分割值,这样叠加就会使所有的叠加按统一的比例1无限叠加下去,就会制造第二个元,并且可以使这种制造无限延续下去。场只有沿着黄金分割值分割或叠加才会使场达成平衡的1,才会使场无限分割或叠加,并且按一定的比例1分割或叠加。平衡是最完美的,黄金分割使事物达成了这种完美,所以黄金分割是最完美的,黄金分割

也是无处不在的。

这种计算方法可以称为概念算法，它是模糊数学的基础，它是建立在概念的基础上的，不是建立在数据基础上的，它所用的数据是一种模糊的数据概念，它的相等也是一种概念的相等，它与传统数学是两种不同的数学方法，也是两种不同的数学概念。

圆周率计算不出一个绝对数值的原因，是因为它本身就是一个直径相对于圆周的相对数值：直径的长度和圆周的长度是有差距的，它们存在相对，所以它们的比值是一个相对的概念，所以圆周率永远没有绝对值，它永远是一个相对值。

我们传统的圆周率的计算方法都脱离不开几何算法，传统几何学认为直线没有宽度是不对的，认为平面没有厚度也是不对的，如果没有宽度和厚度的话，直线、平面就都不存在了，这正是对绝对和相对的概念不清导致的错误。直线具有相对的宽度，平面也具有相对的厚度，直线的绝对宽度和平面的绝对厚度都为 0。正是因为直线具有相对的宽度使得用几何方法计算出的圆周率存在一定的误差，误差并不是来自计算本身，而是来自计算方式的建立方法，这些计算方法使圆周率的数值偏小。圆周率准确的计算公式应该是 $\sqrt{5} \div \sqrt{0.5} = \sqrt{10}$ ，它得出的数值更精确，应该是真正的圆周率数值。量子是一个圆，是一个平面，它的一个面由 5 个区间构成，它的场效应可以用 5 表示，5 开方即得出圆的尺度，也就是圆的周长的尺度，直径将平面分成了两半，将整个场分成两半，所以它的场效应就是二分之一，它的概念也是二分之一，所以我们将二分之一开方既得出直径的尺度，二分之一也就是 0.5，所以将 0.5 开方即得出直径的尺度。所以 $\sqrt{5} \div \sqrt{0.5}$ 即得出圆周率的数值，它的数值就是 $\sqrt{10}$ ，即 10 的平方根。

圆周率的概念就是使直线形成一个以直线两端为边界的平面，这个平面形成 10 个区间，它才会形成一个圆，我们前面讲过量子存在两个面，每个面存在 5 个区间，所以量子整体就存在 10 个区间，量子是一个圆形场，也只有量子是一个圆形的平面场，所以圆周率的概念就是使直线形成一个以直线两端为边界的 10 个区间的平面场，所以它的概念就是 10，它在场效应中的数值就是 10，我们将 10 开方即可得出圆周率的数值。

一个平面都有正反两个相等的面，直线只有一半是做用于我们求的这个场，所以我们取直线的一半的平方即可求出直线对我们求的场的场效应，这个场效应再乘圆周率即可得出我们所求的场的场效应，也就是我们求的圆面积： πr^2 。

整个场的效应就是用直径的平方乘以圆周率，它是我们求出的圆面积的 4 倍，也就是说我们求出的这个场的一个面的场效应只占整个场的场效应的四分之一。由此我们也可以求出球体的表面积，它就是球体的直径的平方乘以圆周率，直径用 R 表示，半径用 r 表示：既可得出公式： πR^2 。 $\pi R^2 = \pi (2r)^2 = 4\pi r^2$ 。也就是 4 乘以圆周率再乘以（半径的平方）： $4\pi r^2$ 。

一个正球体从侧面看是一个圆，这个圆的平面场效应可以用 πr^2 表示，我们前面已经计算出圆的面积的场效应只占整个场的四分之一，所以 $\pi r^2 \div 4$ 即可得出构成这个圆形平面场的小圆的面积，它们再乘以半径即得出它们各自在球体内形成的体积。我们前面讲到球体是以三条自转轴同时旋转形成的，是由三个平面场三维叠加构成的，由此我们也可以得出这个圆球是由三个圆形平面场三维叠加构成的，球体是由三个这样的场构成的，由此我们得出球体的体积计算公式： $\pi \times r^2 \div 4 \times \pi \times 3 = 3/4 \pi r^3$ 。

任何数无限的开方后都会得 1，1 的任何次方都是 1，1 的任何次开方也都是 1，这说明任何空间无数维的分割后都会变成元，元不管怎样叠加始终是元，元不管怎样分割始终是元，由此可知无数的元无数次的叠加后还是形成一个元，一个元却可以无数次的分割成众多的元，这正反映了元可以无限分割成众多的元，却不可无限叠加成一个更大的元。在相对的空间内元的大小是始终不变的。

十进制、十个数、黄金分割、圆周率、构成了数学的基础，它们都来自空间本身，它们的各种运算规律也反映了空间的运动规律，用它们也记录了空间的运动。用物理学理论即可得出数学公式，也可解释数学公式，所以说物理学也是数学的基础。我们对圆的研究始终存在理论缺陷，甚至对圆周率的计算也存在误区，致使存在较大误差，而圆周率的数值是一个非常重要的基础数学概念。这些都导致我们对圆周运动的研究存在理论缺陷，使现代物理学无法更好的发展，对很多东西都解释不了了，一切似乎都找不到出路了。

二、能量波

能量就是运动，它是一切存在的基础，能量的传递有一个最基本的方式——能量波，本章对基本的几种能量波作了根本的分析，提出了全新的概念。

1、光、光速、射线：光的传播并不是光子以光速运动，而是光波以光速传递，是一种波的震荡传递。如果光子以光速运动，那么一切早就都被摧毁了，如果是光子以光速运动，它的冲力是巨大的，跟中子弹的高速中子是一个道理，一个光速运动的光子可以把地球打爆。光波是螺旋运动传递的波，它的旋转半径很小，所以看上去是一条直线，它的转速也很高，所以它传播的很远。这就像子弹的运动原理，子弹转速越高打的越远。光的折射充分证实了光波的旋转，这种旋转的扭力遇到一个来自一定方向的力时就会使旋转的光波产生改向，不同转速的光的折射角是不一样的。由于旋转的螺旋对周围场的影响，导致光波的扩散，转速越高螺旋越细，对周围场的影响越小，锋面越凸，光波越不宜散

失能量，光波越不宜扩散，所以转速越高传播的越远。激光就是这样，激光的转速极高，波的锋面更凸，所以传播的更远，能量更强，更能穿过许多一般的光波不能穿过的场。射线的转速更高，锋面更凸，所以传播的更远，能量更强，更能穿过许多光波不能穿过的场。光波转速越高波长越短，锋面越凸。

光本身没有颜色，它只具有不同的波长，不同的转速，不同的锋面的凸度，我们的眼睛对光波的不同转速以及光波的不同波长以及光波的锋面凸度具有不同的分辨能力，并把它颜色化，所以我们看到各种颜色，眼睛的这种分辨能力如果出现问题，就会成为色盲，同样我们的眼睛对一些转速更高或更低的光波不具有辨别能力，所以我们看不到它们。射线我们看不到，就像超声波我们听不到一样。同样红外线、紫外线、电波、磁波、微波我们也看不到，就像我们听不到次声波一样。另外我们还有许多看不见的光，它们转速不是更高就是更低，我们的可见光只是一个很小的范围。不同波长的光的螺旋运动的转速不同，它的锋面凸度也不一样，导致它碰到一个斜面会出现不同的反射角，这就好像一个不同转速以及大小的乒乓球碰到台面会有不同的反射角，白光是由七种波长的光波混合组成的，所以用三棱镜就可以把它们分开，我们就看到七色光了。光的强度受光源光子的数量多少决定，数量越多光波的强度越高。光波有两极性，表现在它的方向性和直线传播性。光波具有扭力能和极小的冲力能，光的照射会生热就是这些力转化为震动力。热能就是一个震动力的能，热辐射就是一个震动力传递，它是震荡传播，上下左右前后作不规则震荡传播，所以热能传播的很近。植物光合作用就是利用了光的螺旋扭力，改变了分子场的螺旋运动平衡，使二氧化碳和水反应生成碳水化合物，同时释放氧气，如果用高压电电解二氧化碳与水的溶液相信也会有同效，会在正极生成氧气，负极生成碳水化合物，这要求极高的电压，加入催化剂可以提高电解效果。也可以直接用高压电电解液态二氧化碳，会生成碳和氧气。电解水生成氢和氧就是最好的例子说明。

光波的速度并不是不变的，它受场的影响，这跟声波的速度在水中和空气中不一样是一回事，我们的光速不变论是一种错误，这就像我们以前对声音的理解错误是一样的，以前我们认为声速不可超越，甚至认为超过了会出现生命危险，想来很可笑。速度本来就是一个运动距离相对于时间的相对数值，是表示一个物体相对于另一物体的运动快慢的，站在不同的角度看运动的物体，它的速度是不一样的。所谓的光速不变是不对的，应该是我们所在的宇宙局部的场的速度不变，构成这个场的最基本的元的脉动速度也不变，随着处在宇宙场中的位置的改变，场的速度也在改变，构成这个场的最基本的元的脉动速度也在改变。根本没有不变的事物，只有绝对静止的虚，也就是绝对的不存在才是不变的。

光的速度就是所处的场中的元的脉动速度，元不但存在脉动频率，同时存在介于圆周运动与直线运动之间的脉动，这个脉动存在一个速度，它就构成了光的速度，光的运动不像其它的运动都需要逐渐的加速才会最终达到一定的速度，它可以借助元的脉动直接达到光速，这充分的证明了它是通过一种运动着的介质传递的，这个介质就是构成场的最基本的脉动的元以及这个场。场内元的脉动速度形成了光的速度，场的流体运动影响了光的运行轨迹，场的凝聚态影响了光的传播距离。没有场的存在，光波就不能传播，光波在绝对真空中是不能传播的，它的传播需要借助场的传递。光的传递受场的影响会发生弯曲，这就是所谓的光的引力弯曲，其实光的弯曲并不是引力造成的，应该是场的运动造成的，这是因为场的运动是一种复杂的螺旋流体运动，光在通过流体传递时受到流体运动的影响必然发生弯曲。

黑色物体的整体场的转速最低，光穿过它释放的能量也最多，也最不易穿透它，光照到黑色物体表面遇到的减速也最大，所以释放的能量也最多。水为什么透光呢？因为构成水的水分子的场具有很高的转速，可以接近光波传递需要的转速，所以它可以传播光，随着杂质的加入，使场的整体转速降低，水也就更不易传播光了。有的晶体为什么可以透光呢？晶体的结构使场的排列更加一致，同时使场中的一部分的转速与光波的转速接近，这些部分形成一条条通道，这些通道使光波可以在这种晶体中传播，这种晶体也就更透光了。而其它的固体因为分子排列结构很乱，使场形成一个杂乱的排列，构成固体的原子的场的转速相对很低，低于光波传递需要的转速，它们形成的整体场的转速也就低于光波传递需要的转速，光波的能量有限，所以一定强度的光波在有的固体中就不能传播，随着光波的加强，就可以透过这些物体，光波在穿透物体的过程中会释放能量。射线具有更高的转速，具有更强的能量，所以它可以穿透更多的物体，射线对生物体具有破坏性，是应为它的转速太高，对周围的场产生更多的能量传递，能量打乱了周围场的平衡，使构成场的组织结构遭到破坏。它的传播也需要借助场的传递。

2、电：电波也是一种螺旋运动传递的波，它也具有两极性，表现为正负极性，它的传播也有方向性，这就构成了它的电流方向。它的螺旋运动转速比光波慢，波长也长一些，它的波的锋面也是凸的。转速越高，电压越高，波长越短，锋面越凸。构成空气的原子中的量子转速比较高，导致整个场的螺旋运动转速较高，一般电波的螺旋转速比这个场的转速低，所以电波不易在空气中传播。高压电波的转速接近空气场的转速，所以高压电波有时就会击穿空气。如果电压再高电极会发出更强的阴极射线，那时能量就会以射线的方式传递出去，这些射线的锋面更凸。

电流大小受电源电子同向排列的数量多少决定，电子数量越多电流越大。电波的异极放电同电子

的异极放电。为什么快速放电会发光呢？因为放电释放出大量的热能，使场的转速提高，达到光子转速，这个场就会成为光源，随着场的温度的更高，场的转速会更高，光的强度会更高。这也是高温物体发光的原因，同时光波又带走了能量，温度极高就会放出强射线。电的传播也需要借助场的传递。

3、磁：磁波也是螺旋运动传递的波，它是原子立面旋转轴两端（原子的两极）对外作用产生的扭力波。它同时具有一个平面扭力和一个立面扭力，具有一个平面旋转与一个立面旋转，它比电波转速更低，它的波的锋面也是凸的，它的前端基本没有凹陷的旋涡，它具有两极性，它的传播具有方向性。它同极相斥，异极相吸，这是因为同极的磁波对在一起，锋面中心旋转方向相反，导致相互摩擦，这个摩擦力使磁波的中心减速，使场中从中心到外围的转速出现递增，表现出斥力，立面旋转同向，出现相互加速，使场中的从中心到外围转速递减变成了从中心到外围转速递增，也表现出斥力，从而使磁体的极区的磁场表现出斥力，这就使磁体表现出同极相斥，这时构成斥力的介质是磁波。

异极相吸，是因为磁波平面旋转方向相同，使相互加速，使从中心到外围的转速递减加剧，同时立面旋转方向却是逆向，使相互减速，导致立面旋转的从中心到外围转速递减加剧，导致场的引力加大，表现在磁极区磁场引力加大，就表现出异极相吸，这时构成引力的介质是磁波。

线圈切割磁场为什么会生电呢？首先要有一个外力，磁场使线圈的场的旋转与磁场同步，外力使螺旋波的运动轨迹发生偏移同时提高了场的旋转速度，这就产生出了电波，就表现出电了。如果外力的方向不能改变螺旋波的运行轨迹，不能使运行轨迹发生偏移，就不能产生电波，就不会生电。像一条导线平行于磁力线并且运动轨迹也平行于磁力线，就不会产生电。线圈通电后为什么会形成磁场呢？是因为线圈的缠绕，使电流的方向改变，使电波的螺旋运动轨迹发生改变，使运动发生摩擦，降低了场的转速，改变了场的螺旋运动的运动轨迹，同时使场中产生出一个立面旋转扭力，使线圈表现出磁性。磁性的强弱受磁体场的螺旋波的转速影响，转速越高磁性越强，再高就表现出强磁波了，它会把能量传递出去。它的锋面是凸的，所以更宜穿透物体，同时对物体的扭力传递面很大，所以对物体传递的能量很大。超强磁波因为转速太高，扭力太大，原子受磁场影响，磁场会同向，立面旋转轴会与磁波方向平行，原子立面旋转扭力会被磁波的扭力加大，可以把物体的原子外形变成饼状，原子之间的结构被打乱，物体就会被撕碎，成为一团等离子体。磁场强度同时受磁体的大小影响，磁体越大磁性越强，磁场也应该有一个磁压和磁流，磁波转速越高磁压越高，磁体越大磁流越大。在磁场中磁体是同向排列的，一般磁场有一个范围，是因为磁波的平面转速相对低，所以它传递的距离相对很近。在没有原子只有量子的空间里磁波不能传播，因为量子没有磁场，所以它们所形成的场不能传递磁波，它可以传递光波。磁的传播也需要借助场的传递。

4、电磁波：电磁波就是提高了磁波的平面旋转速度，使它达到了光波的旋转速度，所以它传递得很远，同时它具有一个立面旋转，所以它与光波有了本质的区别，它可以不受方向限制，同时可以穿透更多的物体，同时我们的眼睛也不能看到它，这一切都是因为它具有一个立面旋转。电磁波的平面旋转速度越高，它的频率越高，传播的越远。超高频的超强磁流的电磁波的能量要超过强射线，它可以摧毁一切物质，超强 γ 射线有的就是超强电磁波，我们有时将射线与超强电磁波搞混淆了，有时也将电磁波与光波搞混淆了，甚至将很多光波或射线都一概认为是电磁波了。它们是有本质区别的，就是电磁波同时具有平面旋转与立面旋转，光波或射线只有平面旋转。一般电磁波和光波或射线经常处于一种近似的状态，导致它们不好区分。电磁波的传播也需要借助场的传递。

5、声波：声波是波浪前进的（蛇行前进），音频越高波幅越窄，由于波峰对周围场的影响，导致声波的扩散性很高，音频越高扩散性越低，传播的越远。超声波传的更远，次声波传的更近，同时次声波对周围的影响越大。声波不具有旋转运动，所以它的速度很低，传播的也很近。声波的传播也需要借助场的传递。

三、核反应、物质的凝聚态

核反应是构建一切的最基本的反应，它创造了各种物质，也创造了能量，也使物质和能量得以相互转化，核反应受场的影响，不同的场形成不同的物质凝聚态，物质的不同的凝聚态又形成不同的场，这就使物质形成各种不同的凝聚态和各种不同的场。

1、核裂变反应：在核裂变反应中，首先对原子加热、加压，放射性元素铀235只要稍微加热，就可达到核反应的临界状态，因为它的量子数很多，导致平面扭力极大，量子受热更加大了量子所在的平面上的扭力，使原子外形更近乎成一条直线，它的平面扭力和立面扭力近乎失衡，这时用一个高能中子去轰击临界状态的原子，中子具有很大的平面扭力，这就更加大了原子的平面扭力，从而使它的平面扭力和立面扭力失衡，使外形近乎成一直线的原子向直线两端突然运动，同时具有一个极大的加速度，使原子中的量子的运动轨迹出现重叠摩擦，这就使量子的自身旋转运动出现减速，出现一个极大的减速度，这就释放出能量。这种摩擦发生在直线两端，摩擦使两端部分逐渐消失，直线两端是锥形的，锥尖部分是由原子中的最中间量子构成的，所以中间量子会逐渐消失。当能量释放后，平面扭力和立面扭力又重新建立起一种平衡，直线向两端的运动就会停止，核反应就会结束。

核反应产生高热，使环境温度始终维持临界状态就会继续反应，就会发生链式反应。只要环境温度够高核裂变反应就会继续，所以说不光放射性重元素会发生核裂变反应，低原子量元素只要环境温度够高同样会发生核裂变反应，低原子量元素要求更高的温度环境。单数原子量的放射性元素都是单

数量子，原子中的量子链中都有一个中间量子，原子构成的直线更尖，锥尖部分更易产生摩擦，摩擦面更大，所以更易散失能量。而双数原子量的原子具有双数量子，量子链的中间是一对量子，它的原子外形虽然也是一条直线，但是直线两端更粗，更不宜产生摩擦，摩擦面更小，所以更不宜散失能量，它更不宜产生核裂变反应。核裂变反应中并没有放出中子，而是由于核反应释放的能量使场的转速提高，使场内的量子转速提高，有的量子达到中子的转速时就变为中子了。同时这些中子随能量流快速移动，就构成了快中子，移动慢的就构成慢中子。快中子具有很大的冲击力，可以更好的打破临界状态的原子平衡，使原子产生核反应。

核裂变后原子成为一个低一个原子量的原子，同时消失掉一个量子。这个量子生成大量的中微子、夸克等，这些中微子类构成了能量流。这个过程中消失的是一个量子，它化为了能量，核裂变反应是量子消失化为能量的核反应。放射性元素的衰变是一个非常缓慢的核裂变反应过程，核裂变反应堆是一个相对较快的核裂变反应过程，原子弹是一个剧烈的核裂变反应过程。

如果能量缓慢释放，同时始终维持链式反应的环境，则量子会慢慢的一个一个消失，这就是地球或稍大或稍小一点的行星的球核部位的运行状态。它是地球的地热、火山喷发等的能量来源，这个能量与地球对外散失的能量正好达成一个平衡，才造成了今天地球的相对平稳的形态。

核反应产生高热，我们利用这个环境可以制造出更多的元素以及它们的同位素。我们的元素周期表很不全面，我们还有很多的未知元素，应该说无数种，我们可以用它们生成更多的化合物，生产出更多的新材料，相信世界会更精彩。

2、核聚变反应：核聚变同样是把低原子量元素加热加压到临界状态，这时它也表现出等离子态，这时原子外形也成一条直线状，直线具有可重叠性，这就使两个原子可以合为一个原子，这时一个原子中出现两个立面旋转扭力，受宇宙场的影响会释放掉一个，这个扭力会转到各个量子身上，这时原子内的平面扭力远远大于立面扭力，量子会自我调整，各自释放出一部分能量，从而达成一种新的平衡，这时直线向两端突然快速运动，这就使直线两端产生更大的摩擦，摩擦面更大，使量子自转的速度降的更快，这就使量子自旋运动具有一个更大的减速度，它就会释放出更大的能量，同时它的能量释放更快，质量变为能量的比率更高。而核裂变中场的温度与压力相对于核聚变中更低，与外界的温度压力差更小，所以能量对外释放相对缓慢。氘和氚聚合成5个量子的元素，但是外界条件不允许这种元素存在，所以氘和氚只能发生生成氦的核聚变反应，这个核聚变反应中同时释放一个量子的能量再加一个立面扭力的能量再加一部分量子自身能量调整释放的能量。所以核聚变中释放的能量远远大于核裂变中一个量子相对缓慢的释放的能量，核聚变是原子立面旋转消失化为能量再加多个量子消失化为能量再加多个量子自身能量调整释放的能量的核反应。氘和氚会聚变为氦元素，氘和氚会聚变为6个量子的元素，它是一种新元素。单数量子的元素在核聚变反应中由于外界条件使它们无法存在，原子中多出的单个量子都会化为能量。

3、核聚合反应：高原子量元素因为它的量子数更多，平面扭力更大，外形更椭圆球化，所以更易达到核聚变的临界状态，但是前提是要有一个更大的压力，因为高原子量元素的量子数更多，它所形成的直线更粗，要重合在一起需要更大的压力，但是可以部分的重合，生成一个稍高一点原子量的元素。像铀238接受一个量子后生成钚239就是这样，但是这个过程没有立面扭力释放，也没有量子消失化为能量，所以没有发生聚变反应，只是量子自我调整释放了一点点能量，这就是各种元素形成的反应，我称它聚合反应。它是宇宙中最重要的一个核反应，它不是释放大量的能量而是产生新物质，它是构成一切的桥梁。它产生了各种元素，它使低原子量元素转为高原子量元素，从而能够产生核裂变反应，反应后又生成低原子量元素，又通过聚合反应生成高原子量元素，就这样周而复始的进行着，最后代换成的低原子量元素又可以发生核聚变反应，再生成高原子量元素，又循环上面的反应过程，最后把物质全部转为能量，同时这个过程中也生成各种元素。

低原子量元素需要更高的温度和压力才能生成高原子量的元素。高原子量元素却不用压力很大，比如铀238很容易就可以生成钚239，钚239应该是一种新的元素，它大部分都是同位素，因为组成它的这么多的量子要实现同向排列很难，同时它具有单数量子，所以本身就是反射元素，外界条件更不利于它存在，所以它是强放射性元素，所以钚239会很容易发生核裂变反应。铀238是在地球内部很多的物质，它的同位素大部分都发生了核裂变反应。它本来也可以继续反应，但是随着地球内部的运动，它被抛出了反应区，由于它的相对稳定，最后才保留了下来。用它很容易生产出铀235以及钚239。铀235和铀237应该分别都是一种新的元素，它们也有很多同位素，它们本身也是单数量子的放射性元素。铀236也应该是一种新元素。

4、氢原子的核裂变反应、核反应中物质是怎样化为能量的：氢弹的爆炸并不完全是氘和氚的聚核反应，还有铀原子生成其它原子的反应。有的原子又同时发生裂变反应。氢弹爆炸是一个核聚变与核裂变同时发生的反应，所以它释放的能量巨大。我当时不知道氢弹的结构，只知道是用中心的原子弹爆炸点燃外层的氘和氚的核聚变反应，当时我想用铀238包裹氘和氚，利用核聚变反应再点燃铀238的核裂变反应不就可以大大提高核弹的能量当量了吗，我当时还很兴奋，以为自己发明出了比氢弹能量更大的核弹，结果上网一查氢弹的资料才知道三相弹早就有了，自己在感到失望的同时也感到高兴，它充分的证明了我的理论的正确性，试问如果三相弹没有的话，我岂不是设计出了三相弹。

超新星爆发就是在发生着氢原子的核裂变反应。氢原子如果温度够高的话也会变成一条直线，而直接发生核裂变反应，从而发生量子消失，而化为能量，它的反应过程更剧烈，它释放的能量更大，基本等于两个量子完全释放的能量，这个反应要求更高的条件。

能量与质量在核反应中相对守恒，核反应中物质只分解为数量有限的中微子、夸克类，也就是说没有完全变为能量，核反应所生成的中微子、夸克类数量越多，质量变为能量的比率越高。核反应中压力温度递减越快反应越剧烈，生成的中微子、夸克类数量越多，质量变为能量就越多，释放的能量也就越多。中微子、夸克类可以无限分割下去，所以质量化为能量的比例没有定值，无法计算一定质量的物质可以化为多少能量。所以能量、质量都是相对的概念。核裂变反应以及核聚变反应都是把物质转化为中微子、夸克类构成的能量流的反应，它们都伴随着量子的全部消失或部分消失，量子消失化为的中微子、夸克类的数量越多，释放出的能量越大，中微子、夸克类可以无限分割，分割数量没有极限，所以一定质量的物质转化为能量的多少也没有极限，没有定值。只能是在相对的条件下相对数值的质量的物质转化为相对数值的能量。

5、强磁场作用下为什么难以实现核聚变反应：强磁场作用下为什么难以实现核聚变反应，是因为原子的磁场两极就是原子的立面旋转轴的两端，强磁场使原子的立面转速提高，立面扭力增大，导致原子外形更加扁圆球化，表面的旋涡也变的很浅，直至平掉，同时它的量子自转轨迹成为极度椭圆，对外不能表现扭力，所以整个原子对外不表现电性，我们错把它当成了电子脱离了原子核，我们传统的等离子理论是错误的，在强磁场作用下的等离子体 and 高温下的等离子体是不一样的。强磁场作用下原子外形是扁球形或饼状甚至达到平面状，极点在饼的圆心部位。在高温下原子外形是更加椭圆球状甚至达到直线状，极点在线的两端。两条直线具有重叠性，相重叠会释放出立面扭力，从而发生核聚变反应。而两个平面虽然也具有重叠性，但是它们要实现重叠要求更高的条件，首先要求两个平面要同心，因为平面面积较大，所以要实现两个平面同心变得很难，这就是托可马克技术到现在难以实现核聚变反应的原因。强磁场作用下的原子与超低温作用下的原子外形有些相似，都是扁球形或饼状甚至达到平面状，使原子中的量子外围产生磨擦，使原子释放能量，但是难以实现核裂变反应或核聚变反应，原子能量释放相对缓慢，强磁场可以使氢原子相对于其它元素更易释放能量，因为氢原子只有一个量子构成，它的平面扭力最小，只要对立面扭力稍微加大，就会打破平面扭力与立面扭力的平衡，当磁场达到一定强度时可以使氢原子发生近似于核裂变的反应，但是反应强度比核裂变反应要弱的多。

6、凝聚态：导体的低温超导性是因为低温使量子转速降低，液氮的超导性就是因为低温使构成氢原子的本来可以传递光波的量子的转速降低，使量子从中心到外围转速递减加剧，使量子场收缩，同时使立面扭力大于平面扭力，使原子形成一个扁圆球状或饼状，原子外形使原子之间更没有空隙，原子之间的交界处更小，几乎没有交界处，原子排列更加紧密，使整个场的密度更加一致，场中的每一处速度更加一致，使整个场近乎形成统一的均匀的一个场，电波在速度不一致的场中传播会与场发生能量传递，导致能量损耗，电波在一致的场中传播更加没有阻力，更没有能量损耗，整个场的螺旋运动转速更接近电波的螺旋运动转速，更易于电波的传导，这个场就形成了超导体。这样的场具有高度的一致性、均匀性、整体性、就像是一个整个的原子，它就是玻色——爱因斯坦凝聚态，它被称为物质的第五态，也可以称作物质的超低温状态。

氦的量子数只比氢多，氦液的温度又是最底的，导致氦液中氦的原子外形更不同于周围的原子外形，氢原子由于是单个量子的原子，它更易散失能量，使量子从中心到外围转速递减更快，使它比氦更易形成液体，氦原子具有两个量子，氦应该比氦更难难以形成液体，液态氦应该比液态氢温度更低。液氮表现出许多奇特现象，像液氮的膜移动现象，也是一种超流现象，是因为在那个低温下，各种原子的外形都发生了变化，外形由椭圆球变成了正球或扁球或饼状。旋转轴的两极跟外围场的扭力也发生了变化，原子的电荷也发生了变化，各个场的效应都发生了变化，在那个温度下氢原子更加扁球化，球的旋转外延对外围的摩擦力更大，就像旋转的轮子，所以它会四处滚动，同时因为量子从中心到外围转速递减加剧，使原子相互之间的引力更大，在引力场的共同作用下就表现出奇特的膜移动现象。液氮不但是超导体，它也是超流体。

物质处于第五态时都会变成超导体，低原子量元素在低温下会形成第五态，高原子量元素难以形成第五态，只有在超低温下加强磁场才能形成第五态，很多高原子量的元素在超低温下会形成固体，这就要求用强磁场把它们分离，强磁场作用下还会使高原子量元素形成的第五态物质成为超流体。超低温状态的原子随着温度的不断下降能量逐渐释放，随着温度的继续降低，当达到绝对最低温度时原子就湮灭了，会化为众多的元。

超高温形成的线状外形的原子形成的等离子态，就是物质的超高温状态，它就是物质的第四态，物质在第四态下受到超高压就会发生核反应。常温下的物质形成气态、液态、固态称为物质的基本三态。

至于物质的第六态费米子凝聚态是高原子量的原子在超低温下形成固体结构，物质在超低温状态下受到磁场能量以及光波能量干扰，使局部原子的场与整体场的速度发生改变，因为场的局部不一致性，使它的结构不牢固，非常脆弱，很易碎。严格的讲第六态物质是高原子量元素在超低温下形成固体，固体没能被磁场分离，形成的一种介于超低温固体与第五态物质之间的一种物质态。

物质还有第七态，它是物质超高温状态下受到强磁场干扰形成的，它与超高温状态下的等离子态的区别是：原子不是线形状，它的立面旋转很快，使它的立面旋转扭力与平面旋转扭力达成平衡，它的原子外形基本与常温气态物质相似，只是原子具有更高的活性，它所形成的场具有更高的速度，这个场本身也是强射线源，这种射线对一切常态物质具有更大的能量传递，对生命体会产生致命的打击。如果同时伴随着超高压就会形成超固态或中子态，它就是白矮星或黑矮星的物质态，中子态与超固态的区别就是磁场更强，压力更大。

物质还有第八态，就是常温物质受到强磁场作用形成的等离子态，它的原子外形与超低温状态下的物质原子有些相似，只是原子立面旋转速度更高，它的立面旋转速度达到一定程度会使原子释放能量，如果温度始终不变，磁场强度逐渐加强，原子会不断的释放能量，直至原子消失。这个过程中温度一旦上升，原子的平面旋转扭力与立面旋转扭力就会达成一种新的平衡，原子就会停止释放能量，这就是托克马克技术不成功的根本原因，因为托克马克技术产生放电后，使原子所处的场的温度大幅上升，使达到能量释放状态的原子的平面旋转扭力与立面旋转扭力达成一种新的平衡，放电中的原子也就停止放电了，所以托克马克技术中出现放电后马上就停止放电了。

物质还存在第九态，它就是固体物质的结晶态，比如碳中的金刚石，它与石墨分别是碳元素固体状态下的两种不同的形态，物质在一定的条件都会形成结晶态，只要温度够低，任何元素都会形成固态，任何元素在它的固体状态下都会形成第九态物质，随着技术的进步我们会制造出更多的第九态物质，它们有的硬度会超过金刚石无数倍。第九态物质中很多物质处于固体与液体临界状态时就表现为液晶态。

前面所说的物质的九种态都是在场的速度稳定的情况下形成的物质态，还有一种是物质原子在场中受到巨大加速度或减速度形成的，它就是物质的第十态，它是物质原子处于动态形成的一种态，这种态的物质更易与周围场发生能量交换，原子本身更易发生核反应。

场的立面旋转存在巨大加速度时，使原子的立面旋转扭力相对与外围场变小，使原子的平面旋转扭力相对大于立面旋转扭力，会使原子形成线状外形，这种原子如果再突然受到高温高压影响就会发生核反应，强磁场可以提高原子的立面旋转速度，如果设计一个强磁场，同时在它的边缘紧挨着设计一个高温高压区，让原子突然进入强磁场，并且马上离开强磁场进入高温高压区，就会使原子在高温高压区发生核反应，托克马克中的突然大量放电就是碰巧形成了这个过程，但是托克马克的设计却不能使这种过程不断发生。

如果场中的平面旋转存在巨大的加速度，就会使原子形成饼状外形，当达到一定强度时就会使原子发生能量释放，这种能量释放相对缓慢，跟前面提到的氢原子在强磁场作用下的能量释放有些相似，核裂变反应更多的释放出平面旋转扭力，使场中的平面旋转加速，使场中的平面旋转产生巨大的加速度，使场中的原子相对缓慢的释放出能量，随着能量释放使场中的温度提高，又使这种能量释放结束，所以核裂变不能使核反应变得更剧烈，核聚变反应中释放的是立面扭力，使场中的立面旋转加速，使场中的立面旋转产生巨大的加速度，这就使场中的原子更多的形成线状外形，它们更易产生核反应，所以氢弹可以点燃周围的铀 238 原子，使它们发生核反应，氢弹蘑菇云的外形与原子弹蘑菇云的外形有区别，正是因为它们各自场的平面旋转与立面旋转的速度比例有区别。

如果平面旋转与立面旋转都具有巨大的加速度，就会使原子中的量子从中心到外围转速递减变慢甚至消失，使量子分离，就会使原子发生剧烈的核反应，氢原子的核裂变反应释放出相等的平面扭力与立面扭力，所以与一般的核裂变反应不一样，它的反应更剧烈，超过核聚变反应强度。原子突然进入高温高压环境中，受到场中巨大加速度的影响就会发生剧烈的核反应。

场中的平面旋转存在减速度时与场中的立面旋转存在加速度时是一样的，场中的立面旋转存在减速度时与场中的平面旋转存在加速度时是一样的。场中的平面旋转与立面旋转都存在减速度时，原子会快速的释放能量，原子突然进入超低温环境就会快速的释放能量，释放的能量又会提高温度，所以能量释放不会太快速，不会发生核反应，温度达到绝对最低温度时原子就会湮灭掉，这个过程中不会发生剧烈的核反应，表现是无声无息的消失。

以上都是物质处于原子状态形成的凝聚态，还有一种物质都处于量子状态时形成的凝聚态，高密度、高压时形成了黑洞中的物质态，物质在黑洞口的吸积盘中全部化为了量子与能量流，低密度低压力时形成了常规的真空态。

还有一种由中微子或夸克形成的凝聚态，高密度、高压时形成了宇宙中心的物质态，它是一个超高速度的能量流，它也是超光速的，这种能量流可以穿过任何物质，可以不受任何物质的阻挡。低密度低压力时形成了没有原子、没有量子的真空，只有中微子、夸克类，它是介于常规真空与绝对真空之间的真空，它就是宇宙的外壳，最原始的空间也是这种凝聚态的。

四、宇宙、多维空间：

宇宙的结构是什么样的呢？宇宙的本质是什么样呢？还有很多未知的宇宙之谜，使我们感到无限的困惑，下文找出了上述问题的具体答案。

1、极大、极小：要论述宇宙，首先要搞明白极大和极小，极大和极小是表示空间的，是相对数值的绝对表示，是一种错误的表示方法，是两个定值，只要它是一个定值，那么它就不能算是极大的

或极小的，所以是不能成立的，空间是相对和绝对并存的，永远也没有定值，只有静止的虚也就是0才是一个定值。

大和小是个相对的概念，大相对于小是大的，大相对于另一个大也许就是小的了。而极大是有极点的，极小也是有极点的，当突破这个极点时，极大和极小都不成立。那么这两个极点在那里呢？首先它们都是正数值，极小到0的距离是极小的，而只有距离为0时才是距离最小的，所以极小点就是和0重叠的，也可以说就是0。而极大与0的距离是极大的，距离是无限的，因为只要有限就不能算极大，这就造成极大是无限的，也就是没有极点，这个极点是永远也不存在的，只能是无限大，所以极大也是不存在的。只有在静止的虚中，极大点才能存在，它和0点是重叠的，这时极大=0=极小，这时一切都不存在，一切都是虚的，是一个绝对的静止空间，它是不存在的。所以说极大和极小都是不存在的。

我们可以这样理解：在绝对的虚中存在着极大的空间，但同时它又是极小的，同时它又不存在的，所以一切都是绝对不存在的。而只有在相对与绝对并存的空间里，无限小和无限大才能相对存在，它们永远不能成为一个定值，这就是圆周率计算不到头的根本原因，同时我们的数学中的数值除了0以外都是一些相对数值，只有0是绝对值，这就是 $1+1 \neq 2$ 的根本原因。

2、宇宙的整体外形以及宇宙的相对膨胀：首先我们来说一说宇宙的整体外形，它是无限大的，又是无限小的。站在它里面看它是无限大的，站在它边缘看它又是无限小的，在它外面看它是不存在的，这似乎很矛盾，其实不然。宇宙存在一个无限大的引力加速度，并且这个引力加速度是从宇宙中心向宇宙外围递减的，宇宙是一个自旋的球体场，场的转速从中心到外围递减，场内的一切都在做复杂的螺旋运动。由于引力加速度的递减以及螺旋运动的作用，使我们不管向哪个方向运动都要做很大的功，付出很大的能量，这就使我们的空间很大，同时这个空间也可以容纳下更多的物质。一切都是相对的，一个物体大是相对于一个小的物体而言的。宇宙中的一切运动就好像在水流中的静止物体，相对于水流是在运动，但相对于岸上却是静止的，我们的空间就是这个高速流动的场构成的，我们感觉不到运动是因为我们也在做同步运动，就像在飞行的飞机上我们感觉不到飞机运动一样。宇宙的无限大是相对的无限大，它不是绝对的无限大。

至于红移现象，那是由于光波的引力红移以及宇宙的引力加速度的不断增加造成的内部空间相对膨胀造成的，光波始终在一个流体场中运动，这个流体存在加速度或减速度，光波从宇宙中心向地球运动时，光波在一个具有减速度的场中运动，这就使在地球上看到光源在加速远离地球，这就出现了光源发出的光在地球上出现了红移现象。光波在通过一个具有减速度的场时，光波也会减速。

宇宙是在相对膨胀的，不是绝对膨胀。宇宙不断的相对运动，运动距离在相对不断增加，能量也在相对不断增加，能量并不对外散失，能量在不断相对积累，能量也是相对的，不是绝对的，能量积累也是相对积累。能量使它的中心转速不断相对提高，使它中心的引力加速度在不断相对增加，导致引力加速度递减相对加剧，导致内部空间相对增大，转速递减加剧导致对外作用相对减小，所以宇宙从边缘看是在变小，这也是宇宙演化的根本原因。宇宙的内部空间还会不断相对增大，永远不会停止。这种相对增大相对产生出更多的夸克、中微子类。原子、量子的场并不增大，它们能够自我调整，对外不断的释放出中微子夸克类，从而使自身与外界始终维持一种平衡。能量、质量、都是相对的，它们的增长也都是相对的。

我们的身体也受到这种影响，我们生命的进化以及肉体的衰老都是由于这种影响造成的。这种增大使我们身体中的原子之间产生出更多的夸克、中微子类，使原子之间的相互作用改变，互相之间的连接受阻，这就使我们身体的整个场都在变化，这就造成了我们的衰老。如果我们使自身运动变慢，则场的变化也变慢，那么我们就衰老的更慢，这也是寒冷地区的人们更长寿的原因。如果我们搞一个装置可以把身体里的夸克、中微子类清除掉，就可以延缓我们的衰老。用磁场作用就有一定效果，这也许就是磁疗的原理吧。还有一个方法有待试验：即制造一个埃及金字塔形的居室，塔的底面是正方形，塔的塔高与底边的比例为 $(\sqrt{2} \div 2):1$ 。我们处在金字塔塔高的黄金分割处即：从塔底向上塔高的0.618处，这里大概是以塔内各面为边界形成的球体的中心与以塔的底面边长为球半径形成的球体的球心的连线的中点处，该处是众多的能量汇集的区域，这是由塔内的几何结构造成的，这里是中微子、夸克类与原子的分离区，如果可行的话，在这里可以将我们身体中多余的夸克类清除掉，可以使我们倍感精力旺盛，可以大大延缓我们身体的衰老。

3、宇宙的起源：今天的宇宙的无限大就是这样不断的相对增大造成的，它的开始确实是一个相对的奇点，不是一个绝对的奇点，但是从来就没有发生过爆炸。宇宙是从一个相对的奇点不断的相对演化而成的，所以说宇宙没有起源点，因为起源点是一个绝对的概念，绝对的东西是不存在的。这个奇点也只是相对于它现在的空间而言的，再过140多亿年或更长一些的时间，再看我们现在的宇宙，它也是一个奇点。我们的长度单位也只是一种相对的长度单位，没有绝对的长度单位。奇点只是在相对的空间内是一个奇点，在不同的空间内的奇点是不一样的。空间是在不断运动变化的，所以过去的空间和现在的空间是不一样的，过去空间中的奇点和现在空间中的奇点也是不一样的，这包括它们的尺度。

宇宙本身就是运动产生的，时间就是纪录运动的，时间本身只是一个度量制，它没有开始也没有

结束,它没有运动,所谓时间的增长,是指运动的距离增长。运动的方向是随引力的方向向球心运动,140多亿年后,现在的空间的一切都运动到宇宙的中心区域了,那时站在我们现在的宇宙位置看今天的宇宙,它就变成了一个奇点。太阳的位置是不变的,但是它的一切物质和释放的能量都在向宇宙中心运动,140多亿年后的太阳上的物质早就不是现在的物质了,所以说太阳也在向宇宙中心运动,它的运动不是整个的一起走,而是分散的走。

今天看宇宙是起源在140多亿年前,140多亿年前看那时的宇宙同样是起源在它的140多亿年前,以此类推永无止境。同样140多亿年后看宇宙,同样是起源在那时的140多亿年前。那我们是不是与过去和未来同在一起呢,答案是对的,是同在一起,因为时间本身只是一个度量制,它没有开始也没有结束,没有过去、也没有未来,也没有现在,只有运动存在走过的,没有走过的和正在走的。过去和未来的场相对于现在的场都存在虚中,这也是空间是由相对与绝对共同构成的具体表现。我们今天所观测到的宇宙的年龄只是反映了我们所处的宇宙的尺度,并不是宇宙形成的年龄。

如果把一段运动轨迹分成无数段,每一段距离无限小,如果每段距离为0,那么在每段距离中就不存在运动。现在我们来举例说明一下:有3个运动轨迹的点是紧挨着的,第一个点为过去的,第二个点为现在的,第三个点为将来的,我们处在第二个点,我们会发现第一个点和第三个点我们都看不见,我们只看到第二个点,并且一切在这一瞬间都是静止的,这一切马上就成为过去,我们马上就进入了第三个点,由此可知现在只能存在一瞬间,它随时都在变为过去,同时随时都在变为未来,也就是这三点组成了无限小的一段,它们不能分开,一旦分开就变为静止的了,就成为虚了,这三个点的不可分割性也更说明了我们所处的宇宙是一个三维空间。运动在每一个点上都是静止的,现在就是实,过去和未来都是虚。实在随时变为虚,虚也在随时变为实,其实我们感知到的一切都是过去的和现在的组合体,因为任何事物或能量传递到我们大脑或仪器中都有一个时间差,它们有的更早一些,有的更晚一些,正是这种早晚的重叠构成了一个场,它是一种重叠,它们共同组成了我们感知到的现在,真正的现在我们是感知不到的,只有我们的意识始终与现在同步,它同时又在感知过去,它本身又是虚的,所以说一切本来都是虚的,正所谓万般皆化境。我们不能靠运动进入从前,只能靠运动更快的或更慢的进入未来,这也是空间具有两极也是方向即阴阳的具体表现。运动具有方向性,所以时空具有不可逆向性。

我们所感知的时间只是构成我们自己的场的运动,构成我们自己的场每时每刻都在运动,都在做旋转运动,它有一个转速,我们用这个转速去跟别的场的转速比较,而得出了快慢,从而得出了速度,得出了长短,从而得出了距离,得出了空间,所有这一切只是相对于我们这个场相对存在,它们其实是绝对不存在的。如果我们调整自己场的转速,就可以改变这种相对比例,就可以改变空间大小。我们如果绝对静止,空间相对于我们就是虚的0,如果我们场的转速很快,那么空间相对于我们就很小,我们会感觉时间过的很慢,觉得一天会变的很长。如果我们场的转速很慢,空间相对于我们就很大,我们会感觉时间过的很快,一会儿就过去了。这也是我们心情好时感觉时间过的很快同时感觉海阔天空的原因。我们良好的睡眠状态下,一觉醒来感觉只是一小会儿,其实已经过了好几个小时了。我们可以利用这一点制造一个场,调整它的转速,让它的场的转速很快,就可以快速的完成空间旅行。子弹转速越高可以速度越高就是这个原因。

我们每天都在走向未来,只是每个人走的快慢不同。我们通过调整自身运动可以更快的或更慢的进入未来,但是通过运动却不能回到过去。我们大家各自场的运动都是圆周运动,我们的运动如果放慢,那么周围的一切相对我们就更快,大家都在同时走向未来,同步到达未来,在这个过程中,我们所做的运动要小于周围场所做的运动,那我们就用比别人小的能量走完了这个距离,就使我们更快的进入到未来。

禅定就是让我们实现这种能力的很有效的方法,历史上很多先人就是练虚、静,从而使自己的生命延长了,这就等于比别人用更少的能量更快速的进入了未来,历史上有很多先例,他们不但延寿还大大提高了自己的智慧以及能力,历史上的达摩祖师面壁十年,就是一个很好的先例,伍子胥一夜白头正是一个反面例证。善于静止不动近乎休眠状态的龟具有更长的寿命,就充分的说明了这一点,越是高级动物寿命越长,低级动物寿命越短,就是这个原因。

时间是描述运动的,运动具有方向性,我们不管向哪个方向运动,只要是运动,就必然存在走过的和正在走的运动轨迹,运动轨迹不可能抹掉,也不可能重新走,所以我们永远也不能回到过去,所以历史永远不能改写。那种认为可以时间旅行的观点是建立在时间是运动的观点基础上的,是不对的。时空具有不可逆向性。我们永远也不能回到过去,但是我们却可以更快的或更慢的进入未来。

宇宙的运动本身就是圆周运动,圆周运动没有起点也没有终点,所以宇宙没有起源点,也没有结束点。它只是相对的起源于一点,不是绝对的。它在不断的演化,演化包括进化和退化,在宇宙里面到处都在进行着进化、退化,又进化(进化停止就是绝对的静止,通过静止又转为退化,退化停止就是绝对的静止,通过静止又转为进化),生、死、又生(死就是绝对的静止),这一切都在同步进行,在一个区域是在进化,在另一个区域却在退化,一个在出生,一个又在死亡。一切都在做着复杂的螺旋运动,正是这种局部区域的开始与结束,代替了整个场的开始与结束。

宇宙的起源只是一个相对的起源,它没有绝对起源点,这就好像圆周率没有绝对值一样。它的绝

对起源点就是虚，就是中心的绝对静止的球心，它通过宇宙的自转轴心与外围绝对静止的虚相通，我们到达宇宙外围绝对静止的虚中的同时也就进入了宇宙的中心，也就是向宇宙外围运动，通过宇宙外围绝对静止的虚可以过渡到宇宙中心，所以说宇宙的开始点与结束点合在一起，它开始的同时也就结束了，它没有起源点也没有结束点，宇宙没有年龄，这就像生命的年龄一样，单独的个体有年龄，有寿命，而整个的生命群体不存在年龄，他们相互之间存在相互的遗传基因交换，个体在出生之前生命群体就已经存在不知多少年了，生命个体只是生命群体进化链上的一个单元，宇宙就像整个的生命群体，其中的某个星球就像单个的生命个体，宇宙和生命都是起源于物质的，所以宇宙和生命群体的年龄是与物质的年龄同步的，物质的年龄是无法确定的，这需从物质的起源算起，物质又是起源于虚实之间的元，所以无法确定物质的起源时间，所以说宇宙没有年龄，生命群体也没有年龄。只能是在单独的个体上，比如在某个星球上存在星球的年龄和星球上的生命存在的年龄。

宇宙只有相对的运动，只有相对的空间，它的绝对就是根本的不存在的虚。一切本是化境，其实都是虚的，都是根本不存在的。一切本是虚的，一切只是相对的存在罢了。宇宙是相对存在的，绝对不存在的，所以它没有绝对的起源点与终止点，它只存在相对的起源，它具有相对的不断演化。一切都是由于重叠构成的，都是由虚与实重叠构成的。虚与实是不可分割的。

由于转速递减太快导致对外扩张快速结束，导致整个场对外作用为0，宇宙的外围大小始终是一个0，始终不变，内部空间却在相对的无限膨胀，这也是它同时存在相对与绝对的具体表现。宇宙的周围是虚，是一切都不存在的虚，宇宙也是不存在的，这就好像看远处的物体，越远越小，再远就什么也看不到了，这段距离也是宇宙的引力加速度递减太快造成的，宇宙中心的引力加速度是无限大的，它递减的速度也是无限快的，所以说我们即使在宇宙的边沿上，看宇宙也是离我们无限远，这时看宇宙是无限小的，当突破这个边沿时，再回头看宇宙是绝对不存在的，这时我们就处在绝对的虚中了，因为在绝对的虚中一切都是不存在的，所以宇宙也是不存在的，它只是相对的存在于自己制造的场中罢了，宇宙是有形无边的。

虚里面是没有一切的，没有远近的，没有大小的。它绝对没有一切。我们从绝对的虚中想再回到宇宙中是不可能的，我们从宇宙中想进入绝对的虚中也是不可能的，这是一道不可逾越的界线，这道界限也是不存在的，任何物质都是不能进入虚中的，但是任何物质得以存在的宇宙却存在于虚中，物质永远也进入不了虚中，因为虚本身就是不存在。但是它却是由众多的宇宙多维重叠构成的，所以说众多的宇宙都化为了虚，也可以说一切的绝对本质都是虚。

虚与实是不可分割的，虚构成了实，实同时又构成了虚，它们相互依存，有了虚的同时也有了实，它们是并存的，它们的重叠才构成了一切，一切既是虚的也是实的，虚在随时变为实，实也在随时变为虚。一切开始的同时也就结束了，一切只存在相对的开始，也就是说相对于未来它是开始，而相对于过去它又是结束，宇宙的起源就是这样，这些充分说明了一切都在做圆周运动。

一切都是开始于一种脉动，我们前面已经讲过，它创造了介于虚和实之间的亚物质：元，它是构建一切的基础。元是介于虚实之间的亚物质，它可以无限分割成众多的元，却不可无限叠加成一个更大得元，宇宙就是起源与元，由于元的无限分割使宇宙不断演化，不断的产生出各种场，它们又不断的凝聚产生出各种凝聚态的物质，逐渐的演化成今天的宇宙。

元是介于虚和实之间的，一切的起源既不是起源于虚，也不是起源于实，元既不是真正意义的虚也不是真正意义的实，它是介于虚实之间的。

虚中有实，实中亦有虚，所以一切只能存在于虚实之间，也只能起源于虚实之间。一切的绝对本质都是虚的，一切的相对本质才是实的。一切的绝对性就是等效平衡，虚的根本就是等效平衡，等效平衡又存在于一切事物中，正是等效平衡原理在虚实之间创造了元，介于虚实之间的元构建了一切，虚产生了实，实也产生了虚，虚与实又共同产生了元，元又产生了虚与实，它们三者是相互依存的，没有元既没有虚、实，没有虚、实也没有元，它们是一种三本位的关系，正所谓三生万物。由此可知一切都是三个点构成的。

一切的绝对本质是虚的，也就是没有一切的，所以空间的一切也是没有边的，是绝对没有边的。一切的相对本质是实的，所以一切也是相对有边的，也就是说相对于局部的空间是有边的。

4、本宇宙的结构、大爆炸理论的错误原因：本宇宙的结构，首先宇宙是个球体，它的结构跟地球的结构很相似，在球心区是绝对静止点，它就是宇宙的中心，它通过宇宙的自转轴的轴心与宇宙的外围绝对静止区相通，所以说到了宇宙外围就到了宇宙中心。在球心的外围包着一层高压区，它高速旋转，运动轨迹是一种非常复杂的高速螺旋运动，它的转速无限高，应该是超光速，它的直径无限小，与量子中心环的直径差不多，压力无限大，压力来自外围的引力和来自中心的离心力，它的温度无限高，它的外层是黑洞区，这里压力稍低一点，压力从中心向外围递减，它的温度比中心环区稍微低一点，速度也稍微低一点。黑洞区向外放射状的螺旋状的延伸出一条条旋涡洞，它们就是传统的黑洞，它们是快速摆动的，黑洞口不停的摆动，时隐时现，时深时浅，它周围的场也是快速运动的。虽然它们都发着强光，但是由于周围场的速度超过光速，光波不能传递出去，导致在宇宙中心出现一个光线的盲区，在盲区的周围发出强射线，这就使我们得出了错误的宇宙大爆炸理论，它是一个完全的错误：光波从宇宙中心盲区的边缘到达我们地球，需要140多亿年左右，从盲区边缘发出的光波具有很强的

射线特点,光谱符合大爆炸发出的光谱条件,又加上盲区的存在,盲区就好像爆炸后的扩散区,这一切都像发生过大爆炸,致使我们得出了错误的宇宙大爆炸理论。

黑洞的外端连接着各大星系的中心,宇宙中的所有星系都在一个球面上,这就好像地球的地壳,各大星系就好像地球的大陆板块,它在宇宙场的作用下作旋涡运动,银河系就是一个大旋涡,旋涡中心直通黑洞。在旋涡的上方还有一些小的恒星,它们与下面的旋涡构成了银河系的盘状外形。太阳系是一个小旋涡,星球层的位置大概在宇宙球体半径的黄金分割点上,内段小于外段。我们每天晚上看到的宇宙都是宇宙这个球的内层,也就是看到的是星球层构成的球体的内球面。由于宇宙场的作用,使光线出现弯曲,也就是光走的路径不是一条直线,这一点已经被证实(光的所谓的引力弯曲),这就使我们看到的星球层的厚度变得很厚,似乎在天空中的同一区域有很近的星球也有很远的星球,其实这都是错觉,有时看到的并不一定是真实的。那些遥远的星系如果沿着直线探查过去是根本找不到的,它们的实际位置也许就在相反的方向,离我们的距离也没有那么遥远。

这个球体的每一个部位都在运动,从内往外运动速度递减,从里面传出来的光波是在一个减速的流体上运动的,这就导致我们感到光源在离我们而去,红移也正是因为这样造成的。黎明前的星星快速移动就是地球的自转使我们的视线快速的划过星球层,那时我们看到的快速移动的星星就是离我们最近的星体。黎明前的黑暗现象就是我们处在星球层形成的层面内使接收到的星光减少,使光线变弱造成的。白天我们转到了宇宙这个球的外面,天上的星星应该很少,也就是几颗比太阳不知小多少倍的小星星,在日全食的时候,天上就很少有星星。我们平常总以为太阳把星光都盖住了,所以看不到星星,这又是惯性思维给我们带来的错误。至于太阳上方那些很遥远的星球同样是光线的弯曲造成的幻象。星球层正好处在宇宙中心向外释放的能量运动的加速度与减速度的分界区。任何能量释放点对外释放能量都有一个运动加速区和一个运动减速区,它们之间存在一个分界区,在这里是匀速运动,场不存在加速度也不存在减速度,没有能量释放也没有能量吸收。

星球层往外是粒子层,那里存在大量的粒子,里面是氢原子多一些,越往外越稀薄,这就好像地球上的大气层,再往外层就只有量子、中微子、夸克类了,它就像地球上的平流层。再往外就只有夸克、中微子类了,它就像地球的太空层。再往外就脱离这个宇宙了,场的运动也就降为0了。它就像地球的外太空层,不受本宇宙的引力场作用了,它那里还有无数个宇宙。单个宇宙就是众多的物质作流体运动形成的,小到元,大到星球,它们形成了一个整体的场。

5、多个宇宙构成的多维空间就是虚:在本宇宙的外围还有另外的宇宙,它们和本宇宙紧密的联结在一起,它们场的交汇处就是所谓的时空隧道,从那里可以进入另外的宇宙。宇宙相互之间也在不断地相互交换着元,使宇宙相互之间达成平衡。我们现在观测到的很多遥远的星系,有的就是另外的宇宙。宇宙有无数个,在每一个单独的宇宙中,去除宇宙中心和自转轴心部分,剩余部分空间才是本宇宙的实的空间部分,它们都是三维空间。在宇宙的中心、自转轴心、外围的虚里面存在无数个宇宙,在每一个宇宙中心都有无数个宇宙,每个宇宙相互之间都相对存在于对方的外围,也相对存在于对方的中心,它们之间不存在绝对的边界,相邻的两个宇宙是相通的,每个宇宙都是相邻的,相邻的两个宇宙分别在对方的外围,也分别在对方的中心,它们相互之间不存在相对运动,众多的宇宙共同构成了总空间的多维性,多个宇宙共同构成的空间是多维空间,是无数维的空间,是层层相套的,互相之间是你套着我我又套着你,是相互相套的,是非常复杂的,无数维的空间不能形成相互之间的相对运动,不能形成一个统一的场效应,它形成了三个点的绝对重叠,即两个对立点和中间的静止点的绝对重叠,它就是虚。单个宇宙内是三维空间,我们只能存在于单个宇宙中,就是说只能存在于局部的三维空间内。也可以这样认为:无数维的空间构成了绝对的虚,三维空间构成了相对的实,三维重叠构成了三维空间,多维重叠构成了多维空间,三维重叠构成了实,多维重叠构成了虚,总体说空间是虚的,是不存在的,局部看空间是实的,是存在的。空间的绝对本质是虚,是绝对不存在的,空间的相对部分是实,是相对存在的。虚是一切都不存在的,根据物极必反的原理,也是一切都存在的,站在三维空间里看多维空间,它是虚的,是绝对的一切都不存在的,在多维空间里看,它是一切都存在的,虚与实是并存的。这种局部与整体的矛盾正反映了事物存在对立,既然存在对立就必然存在中间的静止,所以事物存在中间的静止和两端的对立。

每一个宇宙的引力加速度都不同,引力加速度的递减速度也不一样,同一宇宙中的不同位置的引力加速度也不一样,但是总有一块区域是和地球差不多的,所以说生命并不孤独,各个宇宙中都存在着无数的生命,我们人类也许就是来自外宇宙,本宇宙中也存在着无数的生命,他们有的比我们要高级的多。

五、太阳系

下文详细揭示了太阳系的一切未解之谜,从太阳的结构以及太阳的内部运动到太阳黑子、太阳风暴的成因,再到太阳系各行星的成因以及行星内部的运动,到彗星、陨石、尘埃等的成因以及它们的运动,本章同时提出了全新的恐龙灭绝之谜的答案,提出了外星人以及更高级的智慧生命之谜的猜想,提出了全新的百慕大三角之谜的解释,对很多未解之谜给出了答案。

1、太阳、太阳风暴、太阳黑子的成因:太阳系是一个小旋涡,它的旋涡的底是朝上的,也就是说是一个反漏斗,太阳就在这个旋涡的中心,下面依次是各大行星,这一切是因为太阳虽然大,但是

密度却最小，在太阳的上方还有一些小的星星，它们是由氢原子凝聚而成，它们有的也在发生着核聚变反应，它们随时会掉入太阳中，最初的太阳也是由它们凝聚而成的。它们不断的补充着太阳的质量损耗，同时太阳又从周围空间不断的捕获氢原子，补充自己的质量损耗，它基本上可以达成平衡。太阳系整体看是一个球形场，我们前面说的圆锥是指各个行星运行轨迹连接起来看上去像个圆锥，太阳系是一个整体场，这个场中的绝大部分都是看不见的，看见的只是各个星体。这个场主要都是由氢和量子以及夸克类构成的流体，就是俗称的真空，它们在做者以太阳为中心的从中心到外围转速递减的螺旋运动。

太阳在发生核聚变反应，同时也在发生核裂变反应，也在发生核聚合反应，它把氢原子全部化为能量，首先在太阳中心是氢原子的核聚变反应，两个氢原子聚变成一个氘原子，氘原子又会和氢原子聚变成氚原子，氚原子又会和氢原子聚变成氦原子。同时有的氘和氚原子又会发生核聚变反应生成氦。氘和氦也会发生核聚变反应，生成氦原子。往外依次是高原子量元素聚合成更高原子量原子的聚合反应，它们释放很少的能量。从中心往外依次生成更高原子量的元素，但不会生成太高原子量元素，它们一般也不会来到太阳表面，太阳表面是一层氢原子组成的外壳。太阳从中心往外温度压力在递减，各种元素都在从中心向外围运动，外围生成的高原子量元素又会在太阳流体场的作用下进入太阳中心，在那里又发生裂变反应，又生成更低原子量元素。太阳也能使氢原子发生裂变反应，反应到一定程度会马上停止：随着太阳的不断核反应，它的中心转速越来越高，压力越来越大，引力加速度也越来越大，导致传递到太阳表面的能量越来越小，使太阳表面温度下降，表现在太阳黑子的数量越来越多。太阳黑子是太阳表面的旋涡，太阳存在一个立面旋转扭力和一个平面旋转扭力，它们共同作用形成了太阳表面的旋涡，跟原子表面的旋涡形成原理是一样的，旋涡是向内运动的，使能量流向太阳内部运动，所以它的表面温度相对于太阳的正常区域要低。太阳从中心到外围转速递减越快，则这些旋涡越多，每个旋涡的直径也越大，旋涡也越凹陷。太阳中心转速以及压力和温度越来越大，一旦具备氢原子核裂变反应的条件，就会直接发生氢原子的核裂变反应，这时太阳的中心区会向外突然释放出更多的能量，外部压力相对很低，使能量很快传递出去，就会产生爆炸。爆炸打破了中心区的运动轨迹，从而打破了引力场的平衡，使太阳中心的能量又能更多的释放出去，从而使中心压力下降，使压力不能再实现氢原子的裂变反应，从而使氢原子的核裂变反应结束。这个过程要反复发生多次，直到太阳中心的能量能够顺利的传递出去。太阳要重新再实现氢原子的裂变反应条件需要很长时间，太阳黑子的周期性大爆发就是这样造成的。

太阳周而复始的发生着核反应，最后生成大量的高能量子以及各种高能粒子以及能量流。太阳中心产生的大量能量一部分向外爆发生成太阳风暴，它是由于太阳内部的核反应释放的能量剧烈喷发造成的，就像爆炸一样，能量打破了局部场的螺旋运动，转为局部的直线喷射运动，太阳耀斑就是太阳风暴在太阳表面的喷出口。太阳内部释放的能量通过波以及各种粒子随太阳自身运动传递到太阳外围，再传递到太阳周围空间。它们是由中微子、夸克等以及量子、粒子、各种原子等离子构成的能量流，它是一个流体。同时各种波也把能量更快的传递出去，波在太阳内部是直线传递的。太阳风暴一般是螺旋直线喷发的，就像旋转的弹头，不过它是一个巨大的旋转气流，像地球上的龙卷风，不过比龙卷风的速度要快无数倍，它向太阳高空喷发，在那里形成气旋，气旋形成太阳风向太阳的更高空不断运动。由于太阳风暴的作用，使内层的低原子量元素以及高原子量元素都随能量流被抛射到太阳外围，它们中没有太高原子量的元素，因为太阳温度太高，太高原子量元素根本无法存在，都发生了核反应，根本无法生成高原子量元素。太阳就是把氢原子变为能量的一个大火炉，它所排出的炉灰以及能量构成了太阳系的一切。

太阳永远不会衰老，太阳的能量永远不会衰竭，它的密度也不会改变，它永远漂浮在宇宙的星球层的最外层，它会永远存在，它是一颗真正的恒星。由于太阳风暴的作用，使太阳内层的高原子量元素被抛射到太阳高空，同时向更外围抛射，它们在太阳的外围凝聚，不断的吸收太阳抛出的各种元素，使自己的质量越来越大，逐渐的形成了各种尘埃、陨石、小行星、流星等，大的就构成了行星，行星又吸收自己轨道上的各种尘埃、陨石、小行星、流星等，使自己的质量越来越大。我们地球上的灰尘大部分都是来自太空，时间长了会积的很厚，这就是煤炭为什么大部分埋在地下以及文物、化石也埋在地下原因。要是没有太阳风暴，太阳系的几大行星就不会存在，正是这些太阳风暴喷出的物质构成了太阳系的几大行星。

2、太阳系的构造：行星受宇宙整体引力场的影响（宇宙场的引力要远远大于太阳的引力），会向宇宙深处下降。同时它的质量也在加大，它的内部会发生一定的核裂变反应以及核聚合反应，从而在星体内部产生更多种的元素，同时又产生更高原子量元素以及放射性元素，它们又组成各种化合物，这些元素随着星体的内部运动分散到行星的各个部位，核反应强度随星体内的引力的加大而加大，随引力的降低而降低。下面对太阳系各行星的演化过程作一描述，描述的是未来的演化，它同时也反映了过去的演化过程。

太阳的外围场存在五个环区，分别是1：从太阳表面到地球的由于受太阳传递能量的加速传递与宇宙场共同影响而产生的速度缓慢递增区。它存在一定的加速度，它的加速度不是不变得，是在不断变小的。当加速度变为零时，场的速度就变为匀速运动，就进入了地球的轨道区。这个区中的星体从

最小的小行星开始不断凝聚,逐渐产生出了水星,水星继续向太阳外围运动,体积与质量不断增的,运行到金星轨道时就变成了金星的样子。2: 太阳传递能量的加速传递与减速传递的交界区形成的地球轨道区的匀速运动区,地球轨道区有一定宽度,它的匀速运动区的速度也不是一点不变得,它也是在缓慢下降的,只是减速度极小,近乎为0罢了。在这里外围场的速度相对稳定,太阳释放的能量也相对稳定,所有这一切导致了地球的相对稳定,相信在别的类似太阳的恒星系里,在它的能量传递的加速与减速的交界区里都会有一颗与地球相似的行星,它们应该都可以孕育生命。我们之所以观测不到它们是因为它们都是暗星,本身不发光,只有微弱的反射光,同时它们相对于周围的星体又太小,它们一般都被周围的星体发出的光盖住了。3: 太阳传递能量的减速传递区作用影响的地球到谷神星所处的小行星带的速度递减区。地球继续向太阳外围运动,减速度就会开始变大,这时就进入了火星的轨道区,一旦进入这个轨道区,外围场的速度下降很快,导致地球内部的核反应开始加剧,对物质加速消耗,同时核反应的强度很大,内部压力与温度增大,使氧元素也发生了聚合反应,使地球上的水慢慢消失,地震也在加剧,地球体积与质量不断变小,最后变为火星的样子。火星还继续向太阳外围运动,体积与质量还会继续变小,最后就会变成谷神星的大小,谷神星内部基本没有核反应,运行到这里星体内部的核反应基本熄灭了,在这个过程中,火星的核反应强度越来越弱,当达到一定程度时核反应会再次产生出氧元素,它们与来自太空的氢元素发生反应就会生成水,所以谷神星上应该有水。谷神星继续向宇宙深处运动,随着它逐渐变小会使它内部的核反应变得越来越微弱甚至停止。4: 太阳传递能量与宇宙场的共同作用形成的平衡点造成的谷神星轨道区的相对匀速运动区。它也有有一定宽度,它的匀速运动区的速度也不是一点不变得,它是在缓慢上升的,只是加速度极小,近乎为0罢了。这个轨道区由于处在太阳传递能量与宇宙场的平衡点上,聚集了大量的物质,它们凝聚成很多小行星形成小行星带。现在的谷神星因为星体太小,导致不易很多的获得物质,也不宜将其它的小行星俘获,随着谷神星的逐渐变大,它会更多地周围的小行星、陨石、尘埃等物质俘获使自身更快的变大。5: 太阳场与宇宙场共同作用的谷神星到冥王星(柯伊伯带)的速度递增区。在这里受到宇宙场传递能量的影响加大,场的速度出现提高,出现加速度,速度提高到一定程度加速度开始下降,加速度降到零时,就进入了柯伊伯带了,柯伊伯带正好是宇宙能量传递的加速与减速的交界区,也是太阳系的边缘,冥王星的轨道偏离就是因为它同时受到深处的红巨星的吸引造成的。金星、水星的现状就是地球过去的样子,火星、谷神星、木星、天王星、海王星、冥王星等的现状就是地球未来的样子。

3、谷神星、小行星带、木星以及木卫的成因: 谷神星继续向太阳外围运动,谷神星轨道带往外一点的区域接收到太阳的物质最多,谷神星不断地吸收它们,使谷神星的体积与质量快速的增大,谷神星内部基本没有核反应,外围场的速度又在不断提高,导致谷神星虽然增大了,但是核反应依然没有多大变化,自身质量因获得大量的物质快速增加,当运行到木星轨道区时,谷神星就增大为木星的质量与体积了。谷神星所处的小行星带上的其它小星体也在向外运动,也在不断地吸收物质使自身变大,有的也被谷神星吞并,致使谷神星更快的变为木星现在的样子。小星体有的也在不断的相互合并,变得越来越大,它们的运行轨道受木星的引力场作用会使轨道发生改变,使本来围绕太阳运动的轨道变成围绕木星运转的轨道,它们就构成了木星的卫星。由于围绕太阳运转的轨道跟围绕木星运转的轨道近乎垂直(后面再讲),使木星将小行星带上的所有小行星全部俘获,轨道离木星近的小行星就被木星直接吞并,远的就成为木星的卫星。木星有多个卫星,现在发现的只是一小部分,大、小卫星的数量无法计算,小的卫星有的又被大的卫星吸引、俘获,我们只是观测到一些大的卫星,它们因为质量与体积各不相同,内部的核反应强度也各不相同,有的小卫星内部甚至没有核反应,这些就导致它们的元素成份以及元素含量也各不相同。它们虽然也吸收周围的气体元素,但是大部分卫星由于自身引力太小,导致气体元素不能在星体表面沉积,都被木星吸走了,只有一些宇宙尘埃可以在星体表面沉积,它们使星体质量逐渐增大,逐渐形成了今天的样子。大的卫星内部开始出现核反应,就生成了各种元素,同时因为质量大具有一定的引力,使气体可以在星体表面沉积,致使它们有的星体表面具有气体。

木星在这个空间内获得的元素大部分是氢元素以及氦元素,它们都是气体元素,致使木星成为一颗气态星体。木星所处的场的转速很高,木核的转速相对较低,使它的引力相对较低,木星受所处场的影响使它的自转速度很高,同时它处的场具有一个加速度,宇宙场存在三条自转轴,立面旋转是一条,平面旋转是两条,一般情况它们是处于平衡状态的,当场的转速存在加速度时,就打乱了这种平衡,使它的平面旋转扭力的加速度大于立面旋转扭力的加速度,正是这个加速度使木星的平面扭力相对于木星所处的场的平面扭力变小,木星自身的场与它所处的场是同步的,这就使木星的平面旋转扭力相对小于立面旋转扭力,使赤道面的直径大于自转轴的直径,使木星稍微有些扁球化,同时在赤道上形成一个气圈,它形成了木星微弱的光环。

木星的体积与质量变得越来越巨大,所以木星内部的核反应开始点燃并且强度逐渐提高,木星往外场的速度不断提高,导致核反应始终相对提高不大,但是也有一定程度的提高,木星为什么不能像太阳那样发生核聚变反应,是由于它比太阳更处在宇宙内层,宇宙场从内往外转速及线速度递减,木星周围的场的转速及线速度比太阳周围的场的转速及线速度更高。同时它自身的核区的温度相对较低,导致线速度起始速度相对不高,导致它场内的转速及线速度的减速度不高,导致它的引力加速度

不高。而太阳却是正好相反，它周围的场的转速及线速度低，它自身由于更大而导致核反应强度更高，核区的温度更高，使线速度起始速度高，而外围温度低更加剧了转速及线速度的降低，从而使转速及线速度的减速度更高，从而使引力加速度更高，引力更大。木星虽然质量够大，引力却不够，导致内部压力不高，所以核反应强度相对不高，不能发生氢原子的核聚变反应，只能发生一些高原子量的元素的聚合反应，聚合成更高原子量的元素后再发生核裂变反应。星体的引力和质量不成正比。

4、土星：随着木星的继续向宇宙深处运动，它的核反应在不断进行，同时它离太阳越来越远，使它获得的来自太阳的物质越来越少，虽然它也不断的吸收周围的氢原子、氦原子以及其它的微量原子，但是对它的质量增加影响不大，可以说入不敷出，星体消耗的质量大于吸收的质量，致使星体质量有所下降。木星到达土星轨道区时，质量变小了，同时外围场的速度更高，使土星的转速更高，而出现了土星的光环，光环就是星体赤道面上的外围气圈，由于星体转速太高，而外围场的转速也高，使星体内部从中心到外围转速递减相对变慢，使星体引力很小（木星密度很小就是最好的证据），使星体赤道面上的物质不能收缩到星体上来，使它们相对远离星体而形成气圈，气圈中的物质凝聚成固体形成众多的陨石。我们对土星自转速度的测量是有误差的，因为星体不同的深度的转速是不一样的，星体的自转速度是指它的表面的转速，土星没有固定的表面，也就没法精确的测量到它的自转速度，星体的自转速度与星体内部的核反应强度以及球心的转速以及它所处的场的速度都有一定关系。行星内部的核反应受外围场的影响出现不同的变化，同一颗星球所处的外围场的速度降低会使星球内部的核反应增强，外围场的速度提高会使星球内部的核反应变弱。

土星光环有五个主要的环带，是因为土星本身向外传递能量，就像太阳一样也存在五个环区，不同的是太阳是与宇宙场发生关系，土星是与太阳场发生关系，土星光环中的两个环缝区就是两个匀速运动区，一个是来自土星的能量传递的加速与减速的交界区，一个是来自土星的能量与太阳场的共同作用形成的平衡区。其它的三个环区分别是两个加速区和一个减速区，它们也是三个明亮区。它们之所以明亮是因为环内的物质都在作加速或减速运动，使每一物体反射的光点相对变大，环缝中也存在大量的物质，只是因为它们的运动相对变化不大，基本是匀速运动，使我们观测时它们反射的光点相对很小，这就使环缝相对变暗，这有些像电影的原理。我们如果用高速摄像机，就可以拍到没有环缝的土星光环照片，这需要摄像机的速度极快，感光时间极短。所以说看到的很多东西都不是真的，这需要认真地分析后才能下结论。至于光环中的扭结现象说明了环内物质在做螺旋运动，至于其它的现象有很多是观测错觉或观测误差。

土星的卫星很多都是它在木星区域时所具有的卫星随同土星运行到土星轨道区的，所以土星的卫星与木星的卫星数量差不多，应该是稍微少一些，因为很多卫星在运行中被吞噬了。今天的木卫三未来可能会变成今天土卫六的样子。

5、天王星、海王星、冥王星、柯伊伯带：土星继续向太阳系外围运动，它的核反应不断消耗它的质量，它获得的来自太阳的物质不断减少，使它的体积与质量不断下降，运行到天王星轨道时，体积与质量都变小了。天王星轨道区的场的速度更高，天王星的转速也很高，致使天王星也有光环。天王星继续向太阳外围运动，场的速度缓慢上升，变化不明显，这个轨道区基本处于太阳系的边缘，在边缘区有更多的物质脱离太阳的引力场，导致天王星在向海王星轨道运动过程中获得的来自太阳的物质相对增多，导致天王星到达海王星轨道时质量有所增大，同时所处的场加速度很小了，致使星体的平面旋转扭力与立面旋转扭力基本达成平衡了，使赤道面上的气圈不再远离星体，而使星体光环变得极小直至不再具有光环。

海王星继续向太阳外围运动，外围场的速度基本不变，它的核反应不断的消耗它的质量，消耗的质量大于获得的质量，到达冥王星区域时就变得很小了，冥王星的质量远远小于海王星。它处在柯伊伯带上，严格的讲它不属于太阳系了，它只受太阳场的一半作用，在柯伊伯带上还有很多的星体，我们现在观测到的星体只是一小部分，还有很多，有的星体质量还要大于冥王星，它们都是由太阳场最外端的物质凝聚成的，也有的是行星运行到这里形成的。这里也是彗星运动轨迹的边缘，彗星带来大量的物质，这些物质被星体大量吸收。这些星体运行到一定深度会脱离太阳的引力场，向银河系的深层滑去，最后掉进红巨星里面。

6、地球、地球的起源与演化：太阳的近距离区会不断的产生新的小行星，地球最早是在太阳系的水星以内区域，那时受太阳高热的影响，它是气态的，它是由太阳爆发出的太阳风暴中的各种粒子凝聚构成的（在太阳的水星轨道内还有多个小行星）。它也在自旋，中心转速最快，它不断的吸收太阳抛出的各种粒子，它的质量不断加大，随着质量的加大，它内部的旋转速度也在加大，从中心到外围转速递减加剧，使自身的引力场加大，它受到的宇宙场的引力加大，使它不断的远离太阳，使它的周围温度越来越低，随着周围场的温度下降，它也由气态逐渐变为液态，随着质量的加大，它内部会发生核反应，这更加促进了它的球核的转速，更加大了它的引力场。它更远离太阳，外围场的温度更下降，当外围温度下降到一定程度，地球开始对外散失能量，当能量散失大于内部的核反应释放的能量时，地球表面开始结成固体，固体表面慢慢的不断扩大，而形成了大陆板块，它们不断漂移，不断增大，最后形成了今天的样子。地球的中心不断的发生核反应，使它生成了各种元素。这个过程中地球的大气层也在发生着变化，不断的从周围场中吸收气体，同时自己内部也不断的生成各种气体，各种

气体又不断的发生各种化学反应，直到形成今天的大气层。地球内部的核反应条件使氧元素停止了继续核反应，因为氧是气态的，所以它可以更容易的脱离核反应区，同时它与氢元素更易反应生成水，水分子更稳定，使分子中的氧元素更不易发生核反应，所以水得以大量生成，而氟和氖虽然也是气体，但是因为不宜于氢发生反应，不宜生成稳定的分子结构，所以会在核反应中继续反应下去，而不能大量生成。氮元素的核反应条件与水分子中的氧元素的反应条件差不多，都比单独的氧元素要求反应条件高，所以氮元素也得以大量保存，地球内部的核反应条件是可以使单独的氧元素发生聚合反应的，却不能使水分子中的氧元素以及氮元素以及更低原子量的元素发生聚合反应，所以地球大气中的氮元素含量比氧元素含量多。其它的元素只要容易与氧发生化学反应并生成稳定的分子结构的元素都会得以大量保存，比如硅元素，正是因为氧化硅分子结构很稳定才使它在地球上大量存在，很多稀有元素因为不易与其它元素反应生成稳定的分子结构，所以会继续发生核反应，所以不能大量保存，所以它们就变得很稀少了。今天地球内部核反应释放的能量与地球对太空散失的能量基本达成一种平衡。它的核反应是在逐渐加强的，它的氧的含量也是在不断变化的，首先是缓慢增加，这时地球上没有氮元素，到一定程度后又缓慢减少，开始生成氮元素，氮元素的含量缓慢上升，今天氮元素的含量还在继续上升，氧元素的制造量也在逐渐减少，这就导致氧元素所占的比例逐渐下降，地球上的水也是逐渐生成的，今天的地球基本不再生成水，因为地球内已经很少有氢元素了，未来随着核反应的继续加剧它会开始消耗水，直至水彻底消失，那时氮元素也会逐渐减少，那时地球也会慢慢变得越来越小。

7、恐龙灭绝之谜、深海智慧生物之猜想：恐龙灭绝正是由于地球上的空气成分的变化造成的，最先地球空气中的氧元素所占比例是很高的，随着氮元素的产生使空气中的氮元素所占比例逐渐上升，氧元素所占比例逐渐下降。这就使恐龙等大型动物无法生存了，因为大型动物生命活动要求较多的热量，要求较多地氧气与食物发生氧化反应。当氧气含量逐渐降低，氮气含量逐渐上升时，使恐龙出现缓慢缺氧，同时出现缓慢的氮气中毒，这有点像潜水员从深海突然上升到海面上有些相似。恐龙等大型动物的血压都比较高，它的肺压也比较高，这种血压更易使氮元素溶于血液，造成生物缺氧，也可以叫氮中毒。这种情况是旷日持久的，并且是越来越严重，恐龙自身的条件无法适应这种环境的变化，它使恐龙的身体变得越来越弱，越来越不能适应周围环境，它的免疫力以及抵抗力等生命赖以生存的能力都逐渐降低，最后只能被自然淘汰了，只能灭绝了。这种灭绝不是一天两天的，是经过上千年甚至上万年乃至几万年甚至更长时间，首先是最大型的恐龙开始灭绝，然后是稍小一些的恐龙开始灭绝，最后只剩下一些身材较小的恐龙得以生存下来，比如小型的翼龙，它们逐渐的进化成了今天的鸟类。恐龙在这场变革中，发生了较大的基因变异，身材较小的得以生存下来并且进化变异成了很多种生物。现在陆地生物中没有很大的生物，而海洋生物中却存在很多大型生物就充分的说明了这个结论。当时在海洋中生活的大型生物不会发生氮中毒，也不会发生缺氧现象，因为海水中的氮氧含量始终没有太多的变化，同时海水的压力也可以使生物的血氧含量保持稳定。相信在深海中至今还存在着身体非常巨大的生物，海水的深度越深越存在巨型生物。我们人类对深海的探测水平还很低，无法发现更深海水中的生物。这些深海的庞然大物也不能到浅海中来，一旦到达浅海它将死亡，所以至今我们很少发现它们。

8、深海智慧生物之猜想、外星人之谜：我们知道陆地生物都是来自海洋生物，所以说海洋生物更古老，更具有古老的历史，他们中的高级生物应该具有更古老的进化史，应该比陆地生物更高级。它们有的应该具有很发达的智慧，它们是很古老的生物物种，有的甚至比人类还聪明，深海乌贼就具有很发达的神经系统，它们甚至具有一些我们人类无法想象的能力，就是一个很好的例证。深海生物也许不一定有发达的科学技术，也许有很发达的科学技术，他们中也应该有小小个头的，他们也许具有很发达的科学技术，他们也许就是地球上传说中的外星人，他们也许就是 UFO 的主人，他们不能在陆地上生存，所以他们与人类不会轻易接触。也许我们人类也具有他们的基因，也许地球上的一切生物都是他们创造出来的。金字塔也许就是他们建造的，传说中的海洋中的金字塔如果真的存在的话，毫无疑问肯定他们建造的。也许埃及金字塔就是在一次大地震中从海底冒出来的，地震使海底上升成为了陆地，使金字塔随同海底来到了陆地上，地震使深海中的金字塔随着海底上升来到了浅海中，才使我们人类探测到了它们，金字塔也许就是他们的住所。我想他们应该生活在三四千米以下的深海中，这个深度基本不受地球外部环境的任何影响，这个深度以下的深海生物才不会受到地球演化的任何影响，才具有更古老的进化史，他们可以很轻易的利用海底火山作为文明的第一把火，可以很轻松的完成高级生物对能量的最初掌握，所以他们的文明是发展很快的，他们的科技也应该是发展得很快快的，他们应该早就可以在宇宙中自由穿梭了，早就完成星系移民了，也许他们本身就是来自外星，如果来自外星的话，可以证明水生生物比陆生生物更古老，也更高级。也可以这样猜测：一种古老的高级水生生物在远古时代就来到了地球，他们创造了地球上的一切，包括地球上的各种生物，也包括今天的人类，同时宇宙中所有的具有深水的星球上都会有他们的足迹，他们通过基因工程使自身的基因在各个星球上生成各种生命物种，从而完成自身生命对宇宙的完全掌握，也让生命之花在宇宙中到处开放，他们进而创造出五彩斑斓的世界，创造出绚丽多彩的宇宙。这一切都来源于对生命的热爱，对一切的热爱，这是高级生命所具有的本性，是生物进化的必然结果，也是空间演化的必然结果。他们今天也许早已进化成更高级的纯意识结构的生命了，那些金字塔也成为他们低级生命时代的历史见证

了，他们同一时代的比他们低级的生物有的今天又进化成了他们当年的水平，继续延续着他们走过的足迹。这一切都有待人类对深海的探测来揭开谜团。

9、月球、月球的起源与演化以及月球的几大奥秘：月球是地球的卫星，它跟地球处在同一个轨道区内，它绕地球的公转轨道与地球的自转轨道同在一个平面上，它的自转与公转同在一个平面上，这都是受宇宙立面旋转扭力造成的。月球最初是地球的一部分，它是地球在气态时的赤道上的外围气圈，随着外围温度的下降，气圈逐渐凝聚，形成了独立的星体，它的形成与那时的太阳活动情况也有关系，那时太阳处在宇宙的别的位置，太阳系所受的各种场的作用与现在有很大区别，这种变化随时都在进行。正所谓时过境迁，一切都在不断的发生着变化，我们有时看问题老是忽略了运动的存在，导致我们出现很多错误，也出现很多困惑。这个气圈当时不止形成了一个月球，它们逐渐的相互吸引、合并，形成了几个大的星体，有的星体还会被地球俘获，发展到今天就只剩下一个月球了。

月球不断的吸收周围的物质，才形成了今天的大小，它的球核部也在发生着核反应，才产生了它的各种不同的元素，它的核反应程度比地球更微弱，导致它的元素成分以及含量跟地球有差异。它的核反应点燃时间比地球要晚的多，因为它的核反应条件更低，所以它的元素成份中重元素所占比例更高一些，放射性元素比例更高，导致它的表层具有放射性，同时有的区域还在发生着缓慢的核反应，使该区域温度提高。它的核反应条件更低，所以不能形成氧元素，至于它上面的微量的氧元素和水完全是来自地球，是它还是地球的外围气圈时就形成的。它的核反应由于不能生成氧元素，而别的气体元素又不易于其它元素反应生成稳定的分子结构，致使它的核反应中不能生成太多的气体，所以它的大气层很稀薄。由于它的核反应释放的能量不如地球大，在外界条件差不多的情况下，散失的能量更早的大于内部产生的能量，导致它的球面比地球更早的固化，这就是月球的岩石要比地球古老的原因。同时由于核反应太微弱，使月球内部产生的能量太少，所以月球的地震很微弱，没有大的造山运动，月球上也就没有高大的山脉。同时由于它的引力太小导致它的表面很少能存住气体，当月球表面气体达到一定浓度时，就会脱离月球，它们大部分都被地球吸走了，所以它的大气层很稀薄，这更加剧了它的能量散失，使月亮更早的固化。月球引力很小导致月幔密度很小，同时月亮相对于地壳更薄，月亮因为重元素含量更高，使月亮比地壳更坚实，这就好比一个铁球装上水和装上空气分别敲打，装空气的铁球会更响，回音会更长，薄的铁球也更响，铁桶比木桶也更响，这就导致宇宙飞船在月球着陆时的震动听起来很大同时又回音时间很长，就好像月球是空的一样。其实月球不但不是空的，它的球核部还在发生着核反应，只是很微弱，反应释放的能量跟月球散失的能量基本平衡，使月球维持今天这个稳定的形态。月球的岩石比土壤更年轻是因为土壤主要来自宇宙尘埃，它们大部分在月球表面固化之前就已经形成了，月球表面固化以后才把它们逐渐的吸引俘获过来，月球表面固化之前俘获的宇宙尘埃都融入液态的球体里面了，在月球表面固化之初它吸获了大量的宇宙尘埃，它们都是固体的，它们早在月球表面固化之前就已经形成固态了，所以它们形成的月球土壤比月球岩石更古老。月球表面有很多地方覆盖着一层玻璃状物质是因为月球没有强磁场保护，它只有一个微弱的磁场，它的大气很稀薄，致使没有保护层，使来自太阳的能量波没有缓冲直接的打到月亮上，当局部区域遇到太阳强烈爆发时产生的强波时，就会被融化，产生高温结晶，使局部月亮形成玻璃状表面。月球上的不锈钢是因为月球产生的铁元素与地球产生的铁元素因为受各自不同的场效应影响有区别，它拿到地球上就不宜于地球上的氧元素发生缓慢氧化反应了。月球的环境不能产生氧元素，它的场的环境与地球有很大的区别，它产生的各种元素与地球上的元素都有大小不同的区别。至于月岩显示月球曾经有过强磁场是因为它与地球都曾经处在更靠近太阳的区域，受太阳强磁场的作用使月岩留下了印记，而地球因为地壳固化晚，它固化时已经离开了太阳的强磁场区，所以地球岩石没有这种印记，它的显示都是地球磁场的印记。

10、火星：火星以前就在地球现在的位置，它以前也存在大量的水，火星上的古河道就是证据。它也存在过生命，现在也许还有生命存在，他们一定是更高级的生命，因为只有更高级的生命才能在那样的条件下创造生存条件。地球会在不久的将来进入到现在火星的位置，那时它将和现在的火星一样。地球现在所处的位置正好在太阳外围场的加速度与减速度的交界区，在金星区受太阳释放的能量影响太大，在火星区受太阳的能量影响变小，地球的位置正好恰到好处，所以才形成了今天的地球。地球在向火星运动的过程中，外围场的速度缓慢降低，由于外围场的速度降低，导致球心转速相对于外围转速变快，使从中心到外围转速递减加剧，使引力加大，导致球心区压力温度提高，使核反应加剧，达到一定程度会使水分子中的氧元素发生聚合反应，那时地球上的水就会慢慢消失，地球也越来越小，地壳也会越来越薄，同时剧烈核反应使地球不断的发生剧烈地震，火星上的高大山脉就是这种强烈地震造成的，核反应消耗大量的物质，地球体积会缩小，质量也会缩小，慢慢就变成火星今天的样子了。

11、地球黄道角的成因以及地球与各大行星的运行轨迹新说：地球的年龄要远远超出现在的测定年龄，我们测定的只是地球岩石的年龄，在岩石形成之前地球早就形成了，那时的它是液态的，再远一点它是气态的，那时的它我们无法测定。有一个办法倒是可行：测水星远离太阳的速度以及金星远离太阳的速度，以及地球与太阳系其他行星远离太阳的速度，求出行星远离太阳的速度与加速度，用地球跟太阳的距离跟这个速度以及加速度来计算地球从太阳运行到现在的位置所用的时间，这个时

间大体就是地球的形成时间。

地球以及太阳系各行星的自转方向与太阳的自转方向同向，球心的转速都要远远大于球面的转速。至于金星的逆转我想是这样的：金星的球核部位的自转方向跟大家是一致的，球面由于转速很低，转速很不明显，又加上金星大气浓密，球面上又没有参照物，所以观测错误的可能性极大。如果观测是对的，那只能这样解释：因为太阳周围场的转速受太阳影响变的很高，金星的球核转速不是很高，导致球面转速比周围场的转速低，所以看上去它出现了相对于周围场的逆转，其实它也是在正转的，是我们忽略了场的旋转运动，这就好像站在两辆同向行驶的汽车中的速度比较快的那辆车上，看速度慢的那辆车，感觉它在向我们后面运动一样。但是金星的整体转速使它的自传方向还是同太阳的自转方向一致的。

太阳系的九大行星都有强弱不同的磁场，磁场同向，这是受宇宙整体磁场的影响。地球的磁偏角就是因为宇宙的磁场影响造成的。地球的自转来自宇宙的引力，这个引力是一个螺旋扭力，它同时造成了地球的公转，公转与自转成一定的夹角，这是螺旋扭力造成的，自转面与公转面不在一个平面上。我们传统的对太阳系八大行星的公转轨迹的认识是不对的，应该是：各大行星都处在太阳的斜下方，都在太阳的下面，整个太阳系形成一个圆锥形，各行星的自转轴与太阳的自转轴始终基本平行，它们都有四季。

拿地球来说（别的行星与地球大同小异）：站在太阳上看，冬天地球在太阳的北极斜下方，春天在太阳的左斜下方，夏天在太阳的南极斜下方。秋天在太阳的右斜下方，这样也同样形成地球上的四季。站在太阳上看，太阳系的八大行星都在太阳的斜下方作逆时针旋转。在太阳的赤道面上，存在着一个抛射面，在这个面上产生出了彗星，同时这个面上有更多的物质。地球每年要穿过这个面两次，一般在春天和秋天，在地球磁场的作用下，会更多的出现极光。地球公转轨道靠近这个面时向地球公转轨道平面下方运动，远离这个面时向地球公转轨道平面上方运动。冬至时在太阳北极点斜下方，处在地球公转轨道面的最上方。冬至后公转轨迹开始下降，春分时到达轨道最下方，春分后上升，夏至时在太阳南极点斜下方，处在轨道面的最上方，秋分时到达轨道最下方，秋分后上升。

太阳场中的各个位置按速度相等的点来统计，构成一个扁球形，太阳赤道面的横截面积最大，太阳赤道面上的线速度随半径的增大减慢，地球必须在扁形球的同等线速度的场中运动，这个同速的场构成了一个扁形球，地球就在这个球面上运动。这就使地球的公转轨道站在太阳上看出现椭圆形，太阳在椭圆形的中心上方，不是在椭圆形的焦点上，太阳不在这个椭圆面上，它在面的上方。从侧面看椭圆面不是一个平面，它是一个瓦形的弧面，向上翘的两端分别在太阳的两极斜下方。

地球的自转轴始终与太阳的自转轴基本同向，地球的场与太阳场相互作用，它们要始终达成一种平衡，这就使地球的自转轴始终与公转面在一个面上，这就使地球自转轴出现均匀摆动，地球在太阳北极斜下方时，地球的北极向上翘，冬至那一刻地球北极点最高，地球在太阳南极斜下方时，地球的南极向上翘，夏至那一刻地球南极点最高，这就使地球自转轴出现一个摆幅角，黄道角就是这个摆幅角。太阳系的其它行星的公转轨道面跟地球的都相似，它们都在地球的下方或上方，这就使我们观测它们的公转轨迹时看到的是一个椭圆形轨道，太阳系的各大行星都在太阳系这个球形场的不同的半径区形成的球面上运动。

12、地球的磁偏角的成因：银河系在宇宙的北半球，所以导致地球的南极受到的引力较大一些，导致南半球较大，使地球外形像一个鸭梨形。地球的场在两极出现两个运动方向相反的漩涡，这两个漩涡成漏斗状向两极外围延伸，这两个漏斗的中心就是地球的球心。地球的两个磁极随地球的自转，在极区形成两个漏斗形，这两个漏斗形就是两级的漩涡，漩涡的运动是沿着漩涡壁向下运动的，最前面的点与地球表面的交点就是地球的磁极，这个漩涡运动是不断变化的，这就使磁极在不断的小范围位移，磁极在一定范围画圈。同时由于场的运动磁极也在发生着位移，这种大幅度的位移需要很长时间，在短时间内磁极位置基本变化不大。北磁极到北极点的距离以及南磁极到南极点的距离基本保持不变。磁偏角就是漏斗的椎角的一半。严格的说地球的磁极就是地球的两极，磁极不是一个点，而是一个圆形的面，面的中心就是地球自转轴的两极，面的边缘就是磁极点以极点为圆心画的圆圈，地球的外围磁场的两极就是地球的自转轴的两极。磁场在两极形成两个漩涡状漏斗，漏斗的中心轴就是地球的自转轴。漏斗壁不是直线延伸，它向四周弧线型延伸，越往上漏斗开口越大，到一定程度弧线就不再向上伸展，而转为向下延伸，它就像一条向上的抛物线。我们在地球的高空测量磁力线不存在磁偏角。

13、彗星轨道、行星、彗星、陨石的起源：宇宙存在一个平面旋转扭力跟一个立面旋转扭力。它的立面旋转轴只有一条，而平面旋转轴有无数条，这是由于宇宙的立面旋转使平面旋转轴形成一个面了。地球的自转扭力来自宇宙立面旋转扭力，地球的公转扭力来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，同样太阳以及它的行星也是一样。太阳系的自转扭力与绕银河系的公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，银河系的自转扭力与绕宇宙的公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，各种星球的自转扭力都来自宇宙的立面旋转扭力，各星系的自转与共转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力。

彗星的旋转轨道跟太阳的自转轨道在一个平面上，它是太阳的卫星，它应该是太阳赤道上的外围

气圈形成的，应该算是太阳的一部分。它绕太阳公转的旋转扭力来自太阳的自转扭力，也是来自宇宙的立面旋转扭力。它的自转同公转方向一致，旋转也在一个平面上，就像月亮一样，它绕太阳公转一周的同时也就完成自转一周，它外部看不出自转迹象，但是慧核在自转，它内部也存在从中心到外围转速递减的螺旋运动，自转扭力也来自宇宙的立面旋转扭力。它运行到远日点时就处在太阳系外围，这时它受到宇宙的引力加大，导致它远离太阳，运行到近日点时就在太阳的上方，这时它同时受到太阳和宇宙的共同引力，导致它更加靠近太阳，这就形成了它的椭圆形轨道，它的轨道面在太阳的赤道旋转面上。

当彗星靠近太阳时，受太阳引力加大，彗星速度加快，在太阳风的作用下，使彗星外围受阻，速度变慢，使彗星中心更加在前面，自身自转运动轨迹出现圆心在椭圆形的一端的椭圆形轨迹，当达到一个临界点时，彗星边缘就会脱离出很多物质，它们就形成了彗尾。彗尾中的物质由于失去了彗星的引力作用，在太阳风的作用下，向太阳的运动速度会降低，而慧核向太阳的运动速度在加速，所以这些物质相对于慧核就是在加速远离，这就使彗尾变的越来越长。彗尾中的物质会随太阳风在太阳系中弥漫开去，最后被各行星吸收。彗尾受太阳风的影响始终背向太阳，所以它绕过太阳转回来时彗尾看上去就朝前了。当转过太阳后，受太阳风的影响越来越小，彗尾会慢慢的越来越小，直至消失，彗星离太阳较远时，没有彗尾。同时它的轨道与太阳系的行星轨道近乎垂直相交，这就使它经常光顾各大行星。陨石、流星、小行星等，它们的轨道有的跟彗星轨道在一个面上，这同样使它们经常光顾各大行星。它们都是由太阳风暴喷发出来的各种元素凝聚而成的，它们与各大行星把太阳系打扫的干干净净，把太阳这个大火炉燃烧产生的灰尘全部吸收，也使各大行星质量不端增大。

它们最初都是由太阳的半球区的旋涡构成的，由于高热使旋涡中的物质向太阳高空运动，同时高空旋转，凝聚，在宇宙与太阳的共同的旋涡力作用下，出现自转与公转，它们最初的公转轨道就是旋涡的运行轨迹。它们就是各个行星的最初的部分，它们又不断吸收物质，质量不断增大，形成了更大的星体，有的又与轨道上的更大的星体合并，逐渐产生了大的行星。在太阳的水星以内区域还有无数个小行星，它们是各大行星的雏形，我们很难观测到它们。由于外围温度很高，它们都是气态的，都是超流态的，它们在不断的凝聚，体积与质量也不断加大，它们不断的远离太阳，随着外围场的速度不断下降，导致球心速度相对外围速度不断提高，引力不断加大，导致球心的压力不断加大，星体内部开始出现核反应，它们不断地向太阳外围运动，外界温度在不断下降，随着温度的下降，当核反应产生的能量与从太阳获得的能量之和小于散失的能量时，星体开始冷却，慢慢成为液态，再慢慢表面开始凝固，它同时又在不断地吸收各种物质，内部核反应消耗的物质小于吸收到的物质，它的体积与质量不断增大，最后就变成了大的行星。

14、热带风暴的成因、百慕大三角之谜：地球内部同时存在一个平面旋转扭力和一个立面旋转扭力，它们都来自宇宙的引力场，它们共同作用形成了地球上的热带风暴，热带风暴一般起于赤道区域，是因为赤道两边的立面旋转方向相反，赤道正好处在分界线上，导致在赤道线上旋转相互推进，就像两个齿轮咬在一起旋转一样，所以可以促进旋涡的形成，它内部就是一个涡流。热带风暴在北半球与南半球的旋转方向正好相反，它本身就是一个从中心到外围转速递减的旋涡，当遇到太阳的加热时，使气流向上运动就形成了热带风暴，没有太阳加热时，旋涡是向下运动的。还有一部分旋涡是向地球内部运动的，它们连接海底的火山口，这些旋涡在海面上的出现是断续的，它们一般离海平面较深，在海平面以下，它们在一定的区域不停的摆动，这些旋涡口离海面的深度也在不断变化，这取决于地球内部的核反应强弱，即地球内部的转速快慢，地球内部的核反应波动性的时强时弱，导致这些旋涡不时地出现在海面上，甚至延伸到大气层中，百慕大三角地区就存在这样一个大旋涡，它时隐时现，它出现的间隔时间有时很长，有时也很短，当它出现时就把正好路过它上方的飞机或船只等吸进去了，就出现了飞机和船只等的神秘失踪，它们都被吸入了地球内部，溶化在地幔中了。与百慕大三角地区相似的区域在地球上还有多处，它们有的都处在同一纬度或遥遥相对，这些区域的地壳都不稳定，存在大量的海底火山、海水较深、地震频繁，这些地区一般都向下凹陷，海面也向下弯曲，海水成分复杂，磁场、重力异常，同时经常出现飓风、旋风、龙卷风等，这些都充分的证实了这些地区就是地球上的大旋涡。百慕大三角这个世界上的十大迷案之一，今天应该可以揭开谜底了。

15、木星大红斑以及太阳黑子成因、月球引力异常区之谜：星球表面都存在多个旋涡，深浅、大小也各不相同，这有些像原子表面的旋涡，它们都是因为平面旋转与立面旋转两种旋转扭力相互作用形成的，旋涡都是场内物质流体运动形成的，旋涡也在一定的范围内摆动，星球表面是液态或气态的，旋涡比较明显，可以观测到，比如太阳黑子、木星上的大红斑，土星的白斑，天王星的黑斑，它们有的也藏在液面以下或大气层中，表面是固态的星球，旋涡就藏在地壳以下了，在这些地壳上就会表现出引力加大，比如月球上的引力异常区域，我们认为是物质聚集结构，认为是重元素聚集在该区域的月亮下面是不对的，这些旋涡区域的引力普遍大于星球的其它区域。地球上的火山喷发与地震以及海啸等都与旋涡的活动有关，旋涡的活动强度受星球内部的核反应强度影响，核反应强度与星球内部的转速快慢相互影响，它们都受星球所处的场的转速快慢影响，星球这个场与它所处的场不断的发生着相互作用。

六、黑洞、星系、星系航行、空间演化

下文揭示了黑洞之谜,揭示了超新星爆发、矮星、脉冲星、吸积盘等,揭示了各种星系的成因和运动,提出了全新的实现星系航行的航线。揭示了空间的演化过程,找到了一切的起源。

1、红巨星:红巨星是由大行星聚在一起达到一定程度时变成的,它是很多我们所看到的大星星,它不断的吸收行星以及各种物质。红巨星内部发生着剧烈的核反应,外围场的速度太高,使它内部核反应产生的能量不能很好的传递出去,这就使它的体积不断增大,它的密度很小,表面引力也不大,这时它就成为一颗比太阳大很多倍的大恒星,引力与星体质量不成正比。

2、超新星爆发:红巨星因为质量跟体积太大,能量不能很快释放出去,从而使内部的反应条件越来越高,反应越来越剧烈,当达到氢元素可以直接发生核裂变反应时,就会出现大爆发,而出现星体的大爆炸,在爆炸过程中内部能量始终无法快速传递出去,使内部反应更加剧烈,从而造成超新星大爆发,超新星爆发就是星体内部核反应的一个分界线,随着超新星的爆发星体的核反应步入一个更高的层次,从此不再进行聚变反应,而是直接进行氢元素的裂变反应。它的剧烈程度是太阳内部核反应的无数倍,不在一个层面上,就好比太阳与各行星内部核反应的差别。

3、白矮星、黑矮星、脉冲星:随着核反应的加剧,超新星的球核内部的温度会更高,使中心核区的转速更高,从而使自身的引力加大,从而使自身的体积收缩,它会变的越来越小,慢慢就变成一颗白矮星了。它更剧烈的发生核反应,致使引力加速度不断增大,随着引力加速度的加大,光波更少的传递出来,使它变为一颗黑矮星,最后又会变为一颗脉冲星,它也就是所谓的中子星。它在星球层的最内层,周围场的速度极高,它球心区的转速更高,它的质量即使不大,它的引力也极大,引力场的速度也极大,致使光波很少传递出来,只在星体的两极区传递出脉冲电磁波。在这个过程中,星体不间断的向银河系中心滑动,最后落入银河系中心的黑洞中。红巨星、超新星、矮星、脉冲星都不是真正定义的恒星,它们最后都会落入黑洞中消失。

4、黑洞、吸积盘:在黑洞口星体会在旋转扭力的作用下被分解进入吸积盘,宇宙中的局部区域的 γ 射线暴就是脉冲星突然进入了吸积盘被分离放出大量的能量,从而放出大量的 γ 射线造成的。吸积盘的中心就是黑洞口,盘在高速旋转,越往中心越快,这就产生一个从外围向中心的引力,吸积盘就是一个旋涡,旋涡边缘的物体会向中心运动,原子在吸积盘中受高速旋转的分离作用都变成了量子或能量流。银河系中心存在一个大盘,除大盘以外还有一些小盘,它们离大盘很远,分布于银河系的很多角落,它们就是一个黑洞的入口,它们在洞口的深处相连,就像支血管连接干血管一样,最后都连接到心脏——宇宙中心,盘中的物质最后都会被吸入黑洞中,快速的从宇宙中心压力层区的极点进入宇宙中心,又被高速的抛到压力层中,在那里进一步被压缩,黑洞中的高速旋转使量子结构被破坏,使量子全部化为能量,使物质全部化为由元构成的能量流,这时所有的量子都化为了能量,能量流的方向正好同压力层的旋转方向同向,引力的方向也同压力层的旋转方向同向,从而提高了压力层的转速。

压力层的外延向外不断的抛射能量流,它们是高速旋转的,它们是螺旋抛出的,同时场的转速在递减,能量流必须与周围场达成一种平衡,这就使它们不断的分离,最后分离成一个个高能中子,以及夸克中微子类。它们随着场的运动向周围分散开去,中子最后衰变为量子。大部分都随着宇宙的磁场运动方向运动,沿着宇宙的自转轴线向宇宙的两极运动,再沿着宇宙的磁场到达宇宙的表层,有的受到场的螺旋扭力而形成立面旋转,这就构成了氢原子,氢原子在宇宙中不断产生,存在于宇宙的除中心核区以及黑洞区域以外的区域,除了最外层的量子层没有氢原子外,宇宙的每个角落都存在大量的氢原子,在宇宙的外层区域存在的氢原子数量最多。量子也是,除了核区以及最外层的夸克层外,宇宙的每个角落都存在大量的量子。量子有各种形态,氢原子是它的立面旋转形态,另外它还有我们所知的亚原子、中子、质子、正物质、反物质、光子、电子等各种形态。量子在宇宙中到处存在,它们与各种天体以及各种粒子共同构成了宇宙。夸克、中微子类在宇宙的所有空间内到处存在,它们形成了能量流,所谓的暗物质、黑能量也都是由它们构成的,它们在宇宙中无处不在。

5、星系、聚星、恒星系、行星系、红巨星系、黑洞系:两颗星受引力相互影响,质量小的一颗被大的一颗吸引,相互绕转产生两颗聚星,它们又不断的合并,就产生出大的星系。星系与星系的交界处不断的发生着恒星的相互交换,本来属于A星系的恒星也可能被B星系俘获,而成为B星系的恒星,同样B星系的恒星也可以被A星系俘获。同时两个星系也可以合为一个星系。

一个星系就是一个旋涡场,具有多颗恒星的称为恒星系,它们一般是铁饼形,它由上方的多个行星系和下方的多个黑洞系共同构成。只有一颗恒星的称为行星系,它们是反漏斗形。恒星或行星拥有卫星构成卫星系,它们的轨道面是一个椭圆形鸭梨状平面,恒星或行星处在椭圆形小头的焦点处。卫星轨道面与恒星或行星星体的赤道面重叠,行星的卫星轨道面无限延伸的话同时指向恒星、行星球心。恒星的卫星轨道面无限延伸的话同时指向恒星球心和宇宙中心,恒星同时具有卫星(即彗星)和行星,它们的轨道基本垂直相交,彗星轨道面无限延伸的话指向宇宙中心。行星轨道面是一个椭圆形瓦状弧面,它在恒星下方,向上翘的两端分别在恒星的两极下方。相邻的恒星永远不会相撞,因为它们都有一个从中心到外围转速递减的流体场保护着自己,只有一些小行星或陨石因为没有流体场保护自己,会相撞或被大的星体等俘获后撞向它们。

在行星系的下方是红巨星系,它是一个正漏斗状,它的周围是一些脱离行星系的行星,彗星、陨

石等也不断的光临红巨星系，给它带来大量的物质，同时它也不断的吸收氢原子，红巨星就在漏斗中心。这些行星不断的向红巨星坠落。

再往下是黑洞系，它也是一个正漏斗形，它的漏斗中心就是小黑洞，漏斗的最外延是红巨星，红巨星不断的向黑洞坠落，它就是黑洞最远的行星，它在坠落过程中逐渐变成超新星，矮星，脉冲星等，最后落入黑洞吸积盘被分离后进入黑洞。红巨星系是黑洞系的边缘部分，黑洞系和红巨星系与行星系的星体演变正好相反，行星系的星体是远离恒星，黑洞系和红巨星系的星体是向黑洞或红巨星靠拢。

双星绕转的双星就是黑洞口的两颗星，它们中间必定有一个小黑洞。我们观测到的多星绕转的它们中间有一个大黑洞。

黑洞就是一个旋涡洞，洞口有吸积盘，它有大小，旋涡越大吸积盘越大，黑洞也越大。我们观测到的双星或多星绕转就是在吸积盘边缘上的两颗或多颗星体在围绕黑洞旋转。黑洞在洞口深处相互连接，就像血管连接一样，它们都通到宇宙中心。星体进入吸积盘后，就被分解成量子流、能量流，最后进入黑洞，通过黑洞进入宇宙中心核区，量子在黑洞里受高温高压以及高速旋转的分离作用等的共同作用全部分解成由元构成的能量流。

红巨星系与行星系的交界层就是从宇宙中心向外传递的能量的加速度与减速度的交界层。能量传递有一个速度，在交界层里面是加速传递，在交界层外面是减速传递。这有点像爆炸的能量传递。太阳上方的不远处就是能量传递的终止点，它构成一个终止层，那里是宇宙场的能量传递边缘部分，存在大量的氢原子，它们补充着太阳的质量损耗。

能量传递有两种途径，一种是直线传递的能量波，一种是螺旋流体运动的粒子流。能量波的直线传递也是一个相对的直线，不是一个绝对的直线，它也会产生弯曲，能量波的传递速度大于粒子流的速度。从终止层往外没有能量传递，越往外温度越低。温度达到绝对最低温度时，零下不知要多少度，绝对不是零下二百多度，可能要零下几亿甚至几亿亿度，没有极限，根本无法测量，一切物质都会湮灭掉，一切都化为元。

宇宙就是在不断的产生着物质，同时又在不断的把物质化为能量，又不断的把能量化为物质。在这个过程中它的运动距离不断相对增加，能量也相对的不断增长，质量也相对增加，从而导致宇宙的相对增大，导致空间的相对增大，从而导致宇宙的不断演化。它的一切不是绝对增大，所以永远也没有极限，永远也不会收缩，大爆炸理论认为宇宙膨胀到一定程度会收缩是错误的，是一种用绝对的观点看待事物造成的错误。

在宇宙中一切都是相对与绝对并存的。我们即不能把事物完全看成绝对的，也不能把事物完全看成相对的，它是两者并存的。等于是看不存在的，应该用约等于。绝对就是虚，就是0。任何事物都有它的绝对面，任何事物都是相对存在的，绝对不存在的，它们都会淹没在过去这个虚中，所以说万般皆化境。

6、星系航行：要实现星系航行首先要确定好航线，我们现在的宇宙飞行就像在地球的地面上跑一样，因为星球层就像地球的地面，我们的宇宙航行始终没有脱离开星球层，都是在星球层内部飞行。火车再快也不能快过飞机，飞机再快也不能快过宇宙飞船，我们要到达遥远的其它星系中的星球，要走宇宙的外层，也就是太阳的上方区域。我们可以造出新一代宇宙飞船，它同时可以在自身内部产生引力，避免失重的苦恼，同时它有一个场可以自我保护自己，可以避免自己受周围场的影响而湮灭掉，可以免遭宇宙中的颗粒以及陨石的伤害，它是旋转的飞，所以可以飞的极快，因为它自己形成自己的场，与周围的场很少发生作用，所以没有太多的能量传递，同时周围的场对它的运动也没有太多的阻力，所以就不需要付出太多的能量来克服阻力，所以就可以飞的很快，子弹就是这个原理，陀螺也有同效。它的发动机可以实现量子化为能量的反应，可以实现氢原子的核裂变反应，可以在宇宙中随处获得燃料，只须带极少的点火燃料即可轻松的完成宇宙飞行。

进入太空后，可以沿太阳与地球的连线的90度线向太阳的斜上方飞行。我们不可以直接向太阳飞行，那样会在太阳的引力作用下掉进太阳中。我们要离太阳远一些，以免被太阳风伤到，太阳风可是很厉害的，它的威力比中子弹要厉害的多。当到达太阳上方时，就进入了宇宙的大气层了，这里有一些“小太阳”，也有一些氢原子组成的气团，它们都在自旋，我们可以用它们来添加燃料。

我们继续上升，当“小太阳”们都在我们脚下时，我们就可以平飞了，我们用推进系统，产生推力，在这里轻轻的推力就可以实现光速，飞船周围没有任何障碍物，没有任何阻力，我们可以放心的飞。这里所说的光速是相对于地球来说的，飞船相对于飞船所处的场的速度其实是很慢的，这里场的运动速度比星球层慢很多，我们即使不动，也会看到星球层在快速旋转。在这里看宇宙就跟在地球的空中有些相似，那些氢原子的气团就像一团团的云彩，下面的宇宙是一片茫茫的光点。我们可以再飞的高一些，当周围达到真空时，即没有氢原子只有量子、中微子、夸克时，就是宇宙的平流层了。再上升，当周围没有量子只有中微子、夸克类时，就是宇宙的太空层了。在太空层飞速度会很快，可以一天围宇宙转无数圈。在平流层飞也很快，可以一天时间围宇宙转好多圈，我们要完成星系航行就很简单了，在大气层飞可以很快到达银河系的任何一个星系中去。我们需要建立一套坐标系统和通讯系统，在太阳上方建立空间站，可以利用宇宙的引力场或者那些“小太阳”来建立通讯卫星，信号会传递的很快，即使在宇宙的任何角落通讯都不成问题。我们也可以用前面提到的超光速能量流来传递信

息，信息在宇宙的任何角落都会瞬时到达，并且不用建立信息传输中转站。

我们会在本宇宙外围发现很多新的宇宙，在本宇宙中会发现很多适合人类居住的星球，同时我们也会发现更多的新生命。物质对人类已不再重要，我们可以合成任何物质，能量也不重要了，我们有免费的永不枯竭的能量（后面再讲），我们唯一需要的是自身生命的更快进化，我们需要的是精神生活以及对一切的探索，我们可以让生命之花在宇宙中到处开放。

7、空间的演化：最原始的空间是由单一的元构成的，它形成了介于真空与绝对真空之间的真空，它里面没有量子，只有元，只有中微子、夸克类，这样的空间到处只有单一的元，它是介于虚实之间的空间，这种空间是一切多维空间的基础。各个宇宙的边缘部分都是由这种空间结构形成的，整个的多维空间的外层也是由它构成的，相邻两个宇宙之间的交界层由于受相互引力场的影响，不存在这样的空间，这种空间没有整体场效应，空间的每个单元就是元，每个单元都具有杂乱的脉动，使相邻的空间单位出现虚与实的重叠，这就使整体空间形成一个变换虚实重叠的空间，这种重叠只有一个虚实交互重叠，所以可以称它为单维空间。这种空间内不断的产生出元，元也在不断的消失，一切可以用混沌来形容，这个空间里没有场效应，空间也就没有真正意义上大小，没有真正意义上的距离，光也不能传播，它的一切特点与绝对真空即虚基本一样，它不是绝对的虚，它是相对的实。它不同于虚的是它存在众多的元，它存在由元构成的能量流的运动，而虚中却是一切都不存在的，会使一切都湮灭，任何物质都是进入不了虚中的。

元的脉动对外产生力，使元形成了一种杂乱的运动，运动使一部分元汇集在一起流动形成能量流，有的元汇聚在一起，形成各种形态的中微子、夸克类。我们前面讲过元是一个四角体，它有四个面，每个面都是三角形，当五个元汇聚在一起时，就会使中间的四角体消失化为虚，我们前面讲过基本的力有扭力和推力，元本身具有扭力，扭力是无处不在的，当受到扭力使剩下的四个元围绕中心的虚做圆周运动时就形成了原始的量子，原始量子所作的运动使它不断的从周围获取能量，能量使它运动越来越快，使构成它的元不断的分裂出更多的元，使量子形成一个平面场，一个量子正好等于4个元的场效应，它的整体场效应是4，它具有两个面，我们在前面的圆周率中已讲过，它的一个面的场效益是整体场效应的四分之一，所以它的一个平面的场效应与元是一样大的，都是1。这就使它与周围的场达成平衡，使它成为最基本的平面场。在量子里面存在一个中心的静止点圆心，它就是一个虚，构成量子的元存在脉动的虚，所以量子里面存在两个虚与实的重叠，所以量子是两维空间，量子在单维空间里是不断产生的。量子里面的元的大小与单维空间中的元是不一样的，这是因为元是介于虚实之间的，元只在相对的空间内具有一样的大小，在不同的空间内的元的大小也是不一样的。

量子受到外力就会形成各种粒子：电子、光子、质子、中子、反粒子等，当量子受到立面旋转扭力时就会形成氢原子，形成一个立体空间，它存在一个立面旋转和一个平面旋转，所以有两个静止点圆心，它就具有了两个虚，再加上组成它的元存在的脉动的虚，它就存在三个虚与实的重叠，所以原子是三维空间，氢原子在两维空间里也是不断产生的。

各种粒子在引力的作用下不断凝聚，特别是氢原子，不断的凝聚成团，当凝聚达到一定的大小时开始了核反应，核反应又制造了各种元素，从而形成了各种物质，形成了各种物质的凝聚态，形成了各个星球，形成了今天的宇宙。在宇宙的外壳层中又不断的诞生出新的宇宙，它们与原有的宇宙又构成了更多维的空间，乃至无数维的空间。

空间是由最低级的单维空间慢慢地向多维空间不断演化的，它是虚实并存的，从最原始的基本单位元的介于虚实之间的脉动，到基本的原始的单维空间的虚实重叠，再到基本的平面空间即：两维空间的建立，再到立体空间即：三维空间的建立，再形成各种物质，形成各种物质的凝聚态，再形成单独的宇宙，再形成多个宇宙，它们之间相互作用重叠形成多维空间，形成更多维的空间。从最初的介于虚实之间的相对存在，到虚实的单维重叠，到虚实的多维重叠，使形成局部的实与整体的虚，实现了虚实的相对分开。一切都是诞生于介于虚实之间的元，成长于实，长成为虚，形成了一切的绝对本质虚，也实现了空间一切的彻底的等效平衡。这种虚实的运动诞生出了宇宙中最高级的场：生命，诞生出了更高级的场：意识，生命的进化又诞生出了更高级的多维意识，多维意识又可以创造出更多的有序的多维空间，一切变得更加复杂，更加有序，更加无所不有，无所不能，使一切都成为可能。空间演化的最高级形式就是创造出纯意识形态的生命，它同时又是无数维的意识形态，它可以在虚实之间自由变换，可以左右一切，可以创造一切，很多东西是我们现阶段的人类无法想象的，我们想都想不到。

七、生命

下文揭示了生命的本质和生命的起源之谜，找出了生命进化与空间的关系，揭示了意识的本质，揭示了多维意识，揭示了生命的最高级形态是纯意识结构的，揭示了生命是空间演化的最高级形态。

1、生命的本质：什么是生命呢？首先它是一个场，是一个信息的载体，任何物质都具有不同的场，都是信息的载体，都具有不同的信息，信息就是场的特点，信息就是能量，就是运动，每个场都是一个信息库，众多的场组合在一起构成一个大的场，它的信息库也相应的增大，信息库就是各种能量的组合，能量在不断的相互作用，导致场的信息在不断的变化，不断的组合，不断的分开，不断的消失，不断的产生，不断的碰撞，不断的相互加速或相互减速，有的场在外围场的相互作用下，产

生相互融合,首先就构成了夸克、中微子、量子、氢原子,然后又构成了各种原子、分子,它们又构成了各种大的物体,它们又构成了各个星体乃至整个宇宙,众多的宇宙又构成了总的场,形成多维空间,它是一个最大的信息库。

场的凝聚和相互作用是场具有的最基本的特点,自我复制也是场的基本特点,在一个相同的整体场的作用下会产生出很多相同的个体,这也是矿脉为什么成份基本一样的原因。各个个体之间的场相互作用,使形成一个均衡的场,这也是溶解扩散现象的原因,场的这些特点是生命场同时具有的最基本特点。这些都是因为等效平衡原理造成的。

2、生命的起源:我们前面讲到原子的结构,星球的结构,宇宙的结构,它们都有一个核区,核区往外是能量传递区,再往外是边缘层(壳)。再看细胞、种子、卵、它们都有一个共同点,都是球形结构,(球形结构的球面对外的场的作用是均衡的),都有核、核外区、皮或壳,这绝对不是巧合,它说明一个问题,细胞是与星球结构与原子结构相似的一种球形结构。各种分子的场的外形是各种各样的不均匀的球形场,球形场的表面的每一个部分的场效应是不均匀的,各种分子相互组合构成了各种物质,当几种分子组合在一起正好构成一个表面场效应均匀的球形场时就产生了原始细胞,它不断的吸收各种粒子,这些粒子又不断的凝聚,因为场的作用要始终达成一种平衡,两个平面与平面接触它们的相互作用力是均衡的,而凹凸不平的两个面的相互作用力是不均衡的。有机分子的结构更容易相互构成表面场效应均匀的球形场,内部具有更多的间隙,同时水又是最好的溶剂,同时液体又更容易凝聚成球状,所以水成了最好的介质,碳水化合物成了构成细胞的最好材料,它们构成了最原始的单细胞,构成了最原始的生命。它是一个场,它不断的与外界场进行着信息交换,受外界影响使它不断的被动的调整着自己,同时它也对外界不断的产生着影响。它受外界影响不断的改变着自己,使自己不断的进化,进化就好像一个不平的面越磨越光滑一样,同时它场内的相互作用力也变的越来越同向,越来越和谐,使它的整体场越来越完美,场的信息库也更加有序,场的每一个部分都具有大概相似的整体场的信息,遗传基因就是整体场的信息库。

3、细胞分裂的成因:细胞不断得分裂凝聚就形成了多细胞生命,单细胞生命这个球形场吸引过来的场受这个球形场的信息影响,使自身的场的信息与球形场的信息一致,这种信息影响使自身又出现球形化凝聚,又形成一个新的球形场,这就产生出新的原始细胞,它们受引力影响合在一起,又各自不断的产生出新的个体,不断的排列下去,形成多个细胞的整体场,这就是细胞分裂形成的原因。

4、无性繁殖、有性繁殖、再生、生命进化:最原始的无性繁殖就是这种凝聚在形成后期产生了分离,使形成了新的个体,它具有与原来个体一样的特点。有性繁殖是两个个体的一部分组合在一起,它们分别带有各自的场的信息,从而组成一个新的组合场,这个新的场具有两个场的共同特点。再生繁殖就是场的一部分脱离了整体场,它记载了整个场的信息,又吸收外围的物质与能量,使它们沿着信息库发展凝聚,从而产生出一个新的完整的个体场。这些新个体场受到外界影响都会不断的进化,生物是在不断进化的,至于退化是因为它的进化跟不上外界环境的变化,使它不能适应环境,它就被环境淘汰掉了。

进化使它更易获得能量,使自己的场的运行更加顺畅,生长就是使场的运行更加顺畅的调整,古生物恐龙身体巨大就是原始生物为了使自身场更加顺畅而不断的生长造成的,新陈代谢就是为了维持这种顺畅,衰老是因为场的运行出现运行不畅,不能通过新陈代谢得到调整,而出现了恶性循环,最后导致无法运行,而出现场的破坏,导致死亡,导致场的消失。

5、动物和植物的起源:植物和动物都具有生命,都是一个生命场,它们都是起源于单细胞生物,有的单细胞生物外界环境使它不做大的位移,周围环境使它相对的固定在一定区域,它就慢慢的进化成了植物。有的单细胞生物外界环境使它不断的位移,周围条件使它不断的变换环境,外部环境使它不断的改变着自己,随着每一次的位置改变,它的场受外部变化的场的影响也在改变,这种不断的改变,使它的场具有了不断改变的信息库,即使外部环境不变了,它的场也在变,这是因为场的外部不断的改变,使场的外部形状发生改变,使外部场加大了,就好像把一个圆的东西变成方的以后,它的对角线比圆的直径变长了。这种外部场的不断改变使场的中心部分可以脱离外部场的影响,它可以不受外部场的影响自我调整自己,也就使它的自我调整可以摆脱外部场的影响,它就慢慢的进化成了动物。动物具有动意识,动意识就是信息库不受外界影响而自我改变或调整,这种调整的速度越高,它的动意识越强。植物有低等植物,也有高等植物,动物有低等动物,也有高等动物,它们都有一个共同点,都具有生命场。生命场具有一个静止的虚(静意识即信息库)和运动的实(动物体和植物体)。植物和低等动物没有或者具有很微弱的动意识,高等动物具有更高级的动意识。静意识和动意识共同构成了意识,它也是一个场,它是信息围绕中间的信息库作圆周运动形成的,也是动意识围绕中间的静意识作圆周运动形成的,动意识就是不断变化的信息。

6、孵化过程:是先有鸡还是先有蛋的问题一直困扰着我们,我说是现有的蛋,蛋变成鸡的过程就是孵化过程,它是生物进化中一个最重要的过程,它充分的体现了生物进化。这个过程最早开始的时候时间很短,变化也不大,蛋也不是现在的蛋,它更加原始,甚至是一个原始细胞,蛋孵化出来的也不是真正意义上的鸡。随着生物的不断进化,蛋也更加进化,蛋变成鸡的过程所用的时间也更长,孵化过程也更加复杂,使孵化出的鸡更加进化,也更加完美。

首先是原始单细胞体的不断分裂,逐渐分裂形成多细胞体,随着细胞数量的增加,使形成的场变大,使场的凝聚力加大,使场的外围细胞更不易脱离场,使场的外围逐渐地行成一个壳层,这个壳层相对的不易破裂,这就使多细胞体形成最原始的蛋,也可以叫卵。卵继续分裂,这个分裂过程由于受外壳的影响,使壳内的细胞分裂在一个特定的壳内分裂,当分裂达到一定程度时就会把壳撑破,从而结束卵这个场的存在,使形成一个新的场,这个过程就形成孵化过程。孵化过程随着生物进化变得越来越复杂,也使孵化出来的新个体变得越来越复杂,卵也随着生物进化变得越来越复杂。鸡并不是一天形成的,鸡蛋也不是一天形成的,它们都是经过漫长的生物进化逐渐形成的。这个过程中受到各种不同的外界环境的影响,使形成的众多个体具有不同的特点,这就形成生物的多样性,各种生物经过自然的优胜劣汰,逐渐形成了今天的生物圈。

孵化过程形成的一个重要条件是首先形成一个相对稳定的壳,有了壳的多细胞体就形成了卵。单细胞体本身就是一个最原始的卵,它的细胞内的活动受外部场的影响在不断变化,也在不断进化,它的细胞壳的破裂形成了它的细胞分裂,也就产生出了新的个体,所以说细胞分裂的过程也是一个最原始的孵化过程。植物的种子萌芽于孵化过程有相似之处,种子萌芽也可以叫做植物的孵化过程。受外界环境影响种子会变异,受外界环境影响卵也一样会变异,受外界环境影响细胞也一样会变异。孵化过程受外部条件的影响会发生变异,孵化过程存在于一切动植物的生命活动中,它是最基本的生命活动。

7、意识的本质:高等动物可以利用信息的能量对信息库进行整理,比如触觉信息就是一种能量,它是生物体的组织器官接收到能量,把能量转化为生物电,生物电就是一种能量,生物电通过神经传到大脑,使大脑中的信息库发生改变,高等动物可以把动意识更好的整理,可以利用动意识即信息的能量把信息库中的信息有序化,可以用意识改变自身的场与周围的场,静意识产生出记忆,动意识产生出思考的能力,要找出记忆的信息必须启动动意识。这种意识是由大脑对信息链的储存与整理功能的不断进化而产生的,这是大脑的一个进步,信息链是由量子排列构成的,大脑能够用量子链来纪录、整理信息,是大脑的革命,这就像人类的直立行走与手的革命一样。记忆是动物与植物的起码的条件反射,只是各自的记忆库的量不同罢了,植物的记忆不是来源于量子链,而是来源于场的信息库,同样低等动物也是。这个场的信息库有一部分是由量子链构成的,大部分都是场的各种信息,是一些杂乱无章的扭力场,量子链也是一个扭力场,它显得稍微有规律一些,大脑正是对它的识别能力与整理能力的提高,才导致了大脑的革命。没有大脑的动物不具有这种能力,像昆虫的大脑只是一个神经节,它就不具有思考能力,只有简单的条件反射能力。脊椎动物就稍微具有思考能力了,高级哺乳动物具有更先进的思考能力,人类具有更加发达的思考能力。人类大脑可以更好更快的编排整理量子链。量子链信息汇总的焦点就是我们的生命的根本,就是我们人人都知道的那个“我”,它才是我们的生命的根本。它是绝对静止的虚,是我们的绝对的静意识,我们的思想,动意识都在围绕它旋转,它们共同构成了我们的意识。

8、人类大脑的多维意识、生物电脑的制造原理方案:意识如果能够凝聚成团,不分开形成一个牢固的场,这个场再形成多维空间的话,它就会永存,永生。它可以在宇宙中以及宇宙外自由穿梭,它可以不受时空限制,它可以吸收各种能量,可以支配各种能量,可以无所不能。我们人类的意识经常处于这种意识场形成的三维空间与多维空间之间,它是由我们大脑中的生物电在大脑中交互作用形成的。当三维空间意识瞬间形成多维空间意识时就产生了人类意识的智慧,这就是我们经常出现的回忆、思考、想象,这时形成的多维意识也只是基数比较低得,当出现比较高的基数时就会产生灵感。人类的意识场还不能使这种三维变多维的瞬间变成永久性的,随着人类的进化,人类的意识必将进化为多维意识,进化为更多维的意识。电脑不能形成信息的多维空间组合,所以电脑不能产生思考、想象能力,如果将电脑的信息库形成一种多维空间组合,就可以制造出可以自我思考、自我复制的超级电脑。

9、生命进化与空间的关系“最原始的亚空间由四个点构成,这就是很多原始脊椎动物是4个脚趾的缘故。像今天的鸟类,以及偶蹄纲类动物,它们相对低级。

平面空间是空间的基础,平面空间由五个基本点构成,这就是高级哺乳动物是5个脚趾的缘故,它们相对四个脚趾的动物更加高级。像我们人类是地球上最高级的生物,不但有5个脚趾、手指,同时还有一些奇特现象:首先是我们的躯干区,生命从肚脐开始发育,生出了5脏,这是第一级进化,然后是四肢加一个头是5个叉,这是第二级进化。再看胳膊:大臂、小臂、手掌、手指、手指甲正好5大块,腿和胳膊是一样也有5大块,再说头:脖子、头发、三庭正好也是5段,这就是第三级进化。再看手和脚:首先是5个手指或5个脚趾,手掌、三节手指骨、指甲、正好又是5段,脚也一样,再看头:首先是五官,再看脸:上庭、中庭、上嘴唇、下嘴唇、下颌区真好五段,再看左右:两耳区、两腮区、中间印堂鼻嘴区正好左右分成5段,这就是第四级进化。再看第五级进化:手指脚趾:首先是三节指(趾)骨、指(趾)甲、指(趾)甲头上还有一端,它可是有大用的,我们还要经常修剪的指甲,这正好又是5段,再看五官:它们已经进化的更复杂了,不是5段而是更多级了,它们共同生成了7窍,同时每一官都更加复杂,整个头部更加复杂,在这里还生成了大脑,它更加复杂,它成为整个生命体的核心。我们对它就不再讨论,我们讨论以上人体结构是为了说明一个问题:当生物沿

着5这个数完成5级进化后,就成为高级生物,同时随着第5级组织的功能更加完善,生物更加高级,我们人类就是手的功能开始成熟后,才开始了人类的文明进程。

生物的左右对称,是因为同一个圆周运动中,存在着顺时针旋转和逆时针旋转两种相反的运动轨迹,它造成了事物的对立,也可叫阴阳。生命这个场不停的做着螺旋圆周运动,在每一个细胞中,每一个分子中都存在这种运动,生命就是把这些螺旋运动的场按一定的排列顺序组合起来,形成一个有序的整体场,这个整体场的螺旋运动汇总了各个场的螺旋运动,使整体场的螺旋运动更复杂同时也形成一些独有的有序特点,这种整体场的复杂有序的螺旋运动就形成了生命。

生物进化跟空间演化有着不可分割的关系,它沿着空间基本结构进化,生命本身就是物质的,它是空间演化的更高级形式。空间有虚、实、能量共同构成,生命也有虚的绝对静意识、实的肉体 and 运动以及动意识共同构成。动意识和绝对静意识共同构成了意识,意识是空间演化的更高级形态,它是宇宙中最精华的物质。低级生物的意识具有绝对静意识,和很低级的动意识,它的意识更加低级,甚至没有动意识,只有静意识,像最低等的单细胞生物,它就只有绝对静意识(绝对静止虚)和细胞体(相对运动)构成,随着生物进化的更加高级,意识也更加高级。

10、意识创造一切:像我们人类的许多特异功能现象就是更高级的意识的表现,最高级的生命形态是纯意识结构的。意识是我们现阶段的人类所感知不到的,我们和最高级生命的区别就好像地球上的草履虫和人的区别一样,草履虫是感知不到人的存在的。意识不受时空限制,它无所不能,它创造了人类文明,创造了一切,它是宇宙中最精华的物质,但是人类的意识的层次相对还太低,导致我们很多事情只能想到却做不到,我们只好利用工具来完成我们无法完成的事情,相信随着人类的不断进化,总有一天我们会不用工具就可以完成我们想要完成的任何事情。我们将成为纯意识结构的全新的人类,那时人类会长生不老,人类的很多的不良意识都将被净化掉,人类将具有今天的人类所从来不知道的更高级的意识层次。人类要进化到这个层次不知要多长时间,也许根本就完不成这个进化,那就全看人类的造化了。这首先需要人类自修品德,自我净化意识,同时调整好自然环境,同时启动自身的生物工程,人为的加快自我进化,从而更好的完成自身的进化。

11、生命就是一个信息场、排列结构的差异构成了不同的信息:生命进化沿着物质的基本结构进化,同时顺应整个宇宙场以及自身外围场的结构变化,生物体本身就是一种物质结构,就是一种场,它与外界场是密不可分的。人类的DNA双螺旋结构就充分说明了这一点,我们所处的场是一个螺旋运动的场,我们的身体是一个液体环境,它受外围场的影响也在做螺旋运动,小到身体的每一个细胞中的DNA分子就可以观测出来了,DNA双螺旋结构就是因为场的螺旋运动造成的,双螺旋结构体现了场的螺旋运动轨迹。DNA就是核苷酸,它聚合成的整体就是液态的核酸,它是组成人体的基本物质,组成核苷酸的物质有好几种,有磷酸、核糖、碱基等,它们形成一个液态的整体场,这个场具有一致性,就像水溶液的一致性一样,人体这个场随着亿万年的进化,发展到今天形成了一定的特点,形成了一定的排列组合结构,它就是我们的遗传基因,它就是场的特点,这个特点使场内的DNA中的碱基按一定的顺序排列形成碱基链,众多的碱基链形成一个整体场,就形成了生命体独有的特点,碱基排列顺序的差异就形成了生物体的差异。人类的进化以及衰老都是这种排列产生了改变,如果我们能够改变这种排列顺序,就可以改变生物体的特性,就可以制造出新生物,也可以创造出新人类。我们也可以制造出一种药物,它可以使我们的核酸结构发生改变,可以使碱基排列顺序发生改变,就可以人为的改变人类进化,也可以使人类返老还童。药物残留对人类的至畸就是一个反面例证,利用这个原理同样可以制造一种药物使人向好的方向发展。

12、生命进化的最高级形式、高级生命可以时空穿梭:一切都是统一的一个场,对外部场的不断适应调整,产生了生物的进化与退化。生物进化的最高层次是形成一个自己的纯意识的场,从而不再受外围场的影响,但是自己却可以左右外围的场,同时可以创造新的场,新的宇宙,并且可以使它们不断的自我制造。使这些场都为自己服务,使自己的能量更加强大,更加无所不能,永无止境。很多东西我们现阶段的人类无法理解,无法知晓,想也想不到。

我们通过绝对静止空间同时我们自己也是绝对静止,我们就可以回到过去的虚同时也可以进入未来的虚。这需要我们自己也是绝对的虚,只要是肉体,它就在运动,它就不能达到虚,只有我们的意识形成多维意识后才能具有虚的条件,我们的思考、回忆、想象都是意识形成多维意识的表现。多维意识可以不受时空限制,可以想起过去,也可以预感未来,可以想太阳,太阳马上就在脑海中,光还要8分钟才能到达,所以说多维意识是不受时空限制的。只是我们人类的多维意识太低级,不能作用周围的场,甚至不能感知周围的场,所以不能真正的进行时空穿梭。

宇宙中的更高级的生命相信都是纯意识的,是一个纯意识构成的多维空间,他是一个由众多量子链围绕中心的绝对静止的静意识旋转构成的场叠加构成的多维空间,他不受周围场的影响,他们可以左右周围的场,他们可以在过去与未来之间穿梭,因为过去和未来本身都在虚中,不能形成过去、现在、未来三点重叠,所以他们不能改变过去,只能感知过去感知未来,所以说历史永远也不能改写,他们可以更好的创造未来。他们无处不在,他们的寿命无限长,宇宙本身就是他们的身体,他们本身也是意识,宇宙的演化就是他们意识的进化,整个宇宙和外围的虚就是意识的形态,众多的宇宙构成了他们的复杂的意识。我们人类与他们比实在是太渺小了,我们不知道的东西太多了,我们所能想到

的应该都是能实现的，但是还有很多我们想都想不到的，我们所处的宇宙只是一个三维空间，还有更多维的空间存在，我们人类是无法感知到的，我们只有通过进化，才能更加高级。

八、论物质本元与哲学思想的关系

物质的最高层次是生命，生命的最高层次是意识，意识的最高层次是思想，思想的形态是哲学，所以它们有一个必然的联系，各种思想、哲学都离不开物质本元，符合物质本元的就是最科学的思想、哲学。我们传统的思想都强调实事求是，它是检验哲学思想的科学性的唯一依据，也反映了哲学思想与事物的不可分割的关系。我们前面讲到一切都存在一个虚与实，而实中又同时存在一个静止与运动。静止就是虚，运动就是能量，它们共同构成了空间。而运动又有一个相对起始点和一个相对终点，也就是一个无限小点和一个无限大点，它们是对立的。虚产生了实，而实中又存在虚，虚是实的本元，而实又是虚得以存在的基础，它们互相依托，不能分离。所以说事物都存在一个绝对的静止点和两个相对的对立点。

1、儒家思想：我们中国的古代哲学有几大学派，已知的有儒家思想、道家思想、佛家思想、法家思想、兵家思想等，它们各有各的观点。儒家讲中庸，就是强调平衡，它努力想维持事物的平衡，从而达到一种完美的境界，所以很强调一些人为的外力来完善事物的发展，很强调人的内因对事物的外因的作用，非常强调修身来完善人的内因。它应该是很完美的，至于它里面的一些封建的东西是由于历史的原因，它有它的历史局限性，古人又太多地强调这些礼教的东西，当然礼教是教化人的，也有它好的一面，但是太过于强调就失去它的本来价值了，岂不知物极必反的道理，往往是抓了表皮忽略了根本。儒家思想的弊端就是太强调完美，而实现不了完美，因为很多事情是欲求而不达。事物应该适当的多顺其自然一些，也就是使两个运动的点运动的更加自由一些，这样空间才会更大，事物才会更加完美。

中国有圈地为牢的说法，看那万里长城像不像一道索链把我们汉民族自己圈起来了，这也是为什么汉民族几度被游牧民族统治的根本原因。我们的盛唐时期是一个多民族大融合的时期，贞观之治开创了中华民族的鼎盛年代，自从其后期推行的科举制度昌盛以后中国开始走向了衰败。当然科举制度有它的弊端，但是它的根本弊端是使教育成了一种应试教育，学问从此失去了它的本来面目，学问的面变得很窄了，特别是八股文盛行后，更使学问的面变得更窄了，更甚的是对科学方面的学问变成了不入流的下九流的行当，它大大阻碍了科学的发展，科学是第一生产力，所以它大大阻碍了生产力的发展，它同时扼杀了很多先进思想的诞生，最后禁锢了人的思想，要知道思想创造一切，思想落后就必然导致一切的落后。更可怕的是我们今天还在推行应试教育，这是封建科举制度的残留，可谓误国误民。试问中国这么一个泱泱大国，世界人口第一，中华民族多么的伟大，为什么就没有一个中国籍的华人获得过诺贝尔奖呢！这难道不能说明问题吗？我们今天的落后是我们的思想落后了，不是单纯的经济落后，有道是钱乃身外之物，难道说真的人穷志短吗！我们思想落后的根源是我们的教育模式以及我们教育的教材，它们都急需改进。

万里长城、科举制度、应试教育都是过于追求完美造成的人与自然的不能和谐共处，都影响了事物的自然发展。儒家思想如果能够更加顺应事物的自然发展，不太多地强调完美，它将会很完美。

2、道家思想：再说中国最古老的道家思想，它的起源无法考证，都说老子是道家创始人，也不全对，在老子之前早就有了道家思想的根本了，老子只是对它作了进一步的总结归纳，道家思想的分支很多，我们的中医也是来自道家思想的理论，易经文化、气功等修身之术也是，它的阴阳、五行理论是非常科学的，合乎物质的本元。它可谓源远流长博大精深，大到政治上的姜太公建立大周，成为一代武圣，下到江湖术士的看相算命，无不掺杂着道家文化。道家思想的精髓就是无为、虚、静，抱元守静，一切顺其自然，它要求人要天人合一，从而长生，它认为人可以长生不老。练气化神、练神还虚，就是最好的提高生命意识层次同时使意识成为更多维意识的方法，它很强调虚、静，它强调静是达到虚的法门，它强调天道，人道。它很善于找到静止点，同时又顺应两个对立点，既不违背事物的发展，又使自身顺应了事物的发展，这也符合生物进化的本性，可以促进自身的进化。生物进化是外因与内因的相互作用共同造成的，道家思想正好符合了这一点。道家思想认为人之初性本善，认为一切都是美好的，讲人的意识的最高层次是道德，它符合生物进化的规律，高级生物的意识就应该是高层次的，就应该是高尚的。我们今天提出的以德治国建立和谐社会正反映了这种思想。

道家思想是完美的思想，它是我们的祖先亿万年来对事物的完美总结。看历史就可以充分说明问题，凡是道家思想昌盛的年代，社会都是繁荣昌盛的年代。当然有些人利用它搞一些封建迷信活动，甚至有一些杂派道学也有很多迷信色彩，有的甚至本末倒置，它们玷污了道学的圣洁，我们不能因为这些糟粕而对道家思想予以否定。甚至有些人把自己不懂的东西就称之为伪科学、古玄论、玄科学，这未免有些武断，是对学问的玷污，是治学态度的不严谨，是对科学的扼杀，对思想的扼杀，是对人类的犯罪，会影响人类的发展。要知道真理首先是掌握在少数人手中的，不要搞学术垄断，不要互相打压，不要片面强调竞争，要多强调合作，一切还是和为贵，一切还是和谐为好。

3、佛家思想：佛家思想与道家思想有些相通之处，它讲的是空、静、觉、悟、明、慈悲、度人，它认为生命可以轮回，意识永远不灭，它是一门生命科学，它提出的很多东西我们今天的人类无法验证。它讲的意识最高境界是慈悲，让人围绕这个主题不断的进化自己，要达到这个境界就要约束自己，

所以制定了许多三规五戒。它的禅定让人可以净化意识,可以使意识更加纯净,使意识可以开悟到许多高层次的东西,使意识更好的进化。佛教要求空,也是守静求虚。更加强调整度人度己,它爱惜万物,呵护万物,大慈大悲,它是一个教人向善的最好的思想。当然它也有很多迷信的东西,甚至迷信色彩取代了它的本来面目,太过强调一些繁琐的教条,有的失去了它的本来意义。佛家思想注重事物的自然发展,它讲缘就充分说明了这一点。历代佛家思想昌盛的年代也都是繁荣昌盛的年代,比如盛唐的贞观年间。佛家思想与道家思想有异曲同工之效。

4、法家思想:法家思想讲的是对立,它认为事物只存在对立面,它认为人之初性本恶,正因为人性本质是恶的所以就要用严刑厉法来约束它,它是不对的,它很片面,很极端,法家思想治国祸患无穷,秦始皇的暴政就是法家思想的写照。不要片面地强调依法治国,光依法是治不了国的,试想没有道德没有公德的社会是一个什么样的社会,一个人如果做了坏事,他只要设法逃避法律的制裁他就是好人一个,那这个社会岂不玩完了,那将是黑白颠倒,鱼目混珠,指鹿为马。反过来说如果人人都讲道德,都能够自我约束,那还用得着法律吗,所以说法律是约束坏人的,也同时约束了好人,甚至也约束了社会,有的法律条文是阻碍社会发展的,有的是维护一部分人的利益而损害另一部分人的利益的,所以我们不能单纯的依法治国,要与以德治国相结合。法律是一把双刃剑,它在对人有益的同时也害了人。法家思想更是断不可取,岂不知历代法家都不得善终,早到商鞅、韩非、李斯、近到戊戌变法的几位英烈,所以不要輕易得用法家思想来定天下。

法家思想治国导致了封建集权制的诞生,使社会资源以及社会财富集中到了少数人手中,使他们为所欲为,导致了社会资源的大量浪费,同时也制约了社会的发展,也出现了社会的不公,导致了更多的不平等。纵观中国历史,简直就成了一部宫廷史,少数权贵左右了整个社会的发展,这是大多数人的悲哀。封建制度就是将所有人都变成归一个人所有的奴隶的制度,为了实现这一制度构建了一整套的体制,制定了一整套的三六九等,为了达到这些目的还借鉴了很多的其他思想来为自己服务,比如用封建礼教来约束人的思想等等。这种制度使国家和民族的命运都掌握到了当权者一个人的手中,遇到开明的君主,老百姓还算幸运,还能享受太平盛世,遇到暴君或昏君,老百姓就遭殃了。当权者为了维护统治,就必然建立一套自己的爪牙,并且使它合法化,这就诞生了官僚体制,为了优化官僚素质,诞生了科举制度。官僚们是为当权者服务的,它们同时也在为自己的私利而不断努力,试问历史上有几个真正为老百姓做事的清官?所有这些都使它脱离了民众,使老百姓生活在水深火热之中。

法家思想倡导的封建集权制是很不科学的,它带来的是权力的不平等,法家思想的对立观点就必然导致阶级的产生,就必然带来社会的不公,就必然带来少数人的利益损害多数人的利益,少数人侵占多数人的利益,就必然诞生大量的弱势群体,人们用正当的手段无法维护自己的正当权益,就必然寻取一种非正当的手段来实现自己的权益,这就必然诞生出黑恶势力,进而出现官僚与黑恶势力连成一体,甚至本身官僚就是黑恶势力起家,甚至形成官府就是最大的恶势力,形成黑恶势力成为正大光明的白恶势力,比如军阀割据时代的残暴军阀,这就出现了暴力操控政权,使暴力控制了一切,进而实现了霸权,实现了独裁,实现了暴政,苛政猛如虎,那是很可怕的,那就真正实现了黑白颠倒,黑白一体,善恶不分。这些就必然使社会充满暴力,带来争斗,就不能建立和谐社会,所以说法家思想是不科学的。

我们应该更多的倡导民主,让人民真正的当家做主,以德治国,全面加强思想道德建设,建立起良好的社会道德环境,更多一些人性化,法律离不开道德,没有道德基础的法律是不能保证法律公正的,也不能保证法律真正的实施。没有道德基础,法律只能成为少数人或团体谋取私利和权益的工具,可以使公权变为私人特权,使享受特权者对其他人可以合法侵害,结果只能是少数人侵害了大多数人的权益。

让道德占到治国的主要作用,法律只起到治国的辅助作用时,大同社会也就差不多建立了。这需要我们每一个人都去做,需要每个人的自觉觉悟,一切都要以人为本,一切都需要建立在真正的人民当家作主的基础上,这需要高度的民主,需要高度的民生权利的建立,需要高度的民权的建立,使民权与其他各种权利达成一种平衡,从而可以相互制约,从而维持一种平衡,才会使对立消失,才会使社会达成和谐。一切都要制约对立的产生,不要倡导对立的产生,更不要倡导法家思想的对立观点。制定一条法律的同时也要相应的制定另一条制约该法律权力受益方的法律。使每一个体都能够享有充足的空间,个体的空间就是个体的权益,个体之间的空间可以相互制约,从而达成一种相互平衡。使每一个体的空间都围绕中心作一致的圆周运动,就可以形成一个和谐统一的场,这需要中心绝对静止,个体空间受到的引力是来自场中的与之相邻的每一个体空间,不是来自场的中心,每个个体空间受到的制约不是来自中心而是来自与之相邻的每个个体空间,众多的个体空间的集中不是因为中心的作用,而是因为所有个体空间的自然作用,这就好比我们的民主选举,大家都自愿的选举出中心的代表,它代表了所有个体的利益空间,所以大家就会自然的围绕它旋转,它也就自然的成为大家的中心。我们党今天提出的党的三个代表的方针是非常科学的。

中心的作用就是始终代表大家的共同利益空间,不是干涉大家的各自运行空间,各自的运行空间自然由相邻的空间来相互协调,这需要一个基本的标准来划定各个单个空间的标准,这个标准就是社会公德和公正的法律。绝不可以搞特权,特别是官僚特权,任何个体都不可以享有特权。让每一个体

都享有充分的正当权利,这样才能使每一个体都充分的活跃起来,使整个场带来活力,才能使个体之间相互制约,相互协调,使一切达成平衡,化整为零,而又不失整体的和谐统一,这样的构建模式就可以避免少数的个体或群体为了一己、一群之私利而侵害大家的权益,使一切能够公正、公平,才能使一切达成和谐。

个体的权利完全丧失的体制是奴隶社会体制,个体权力稍微有一点,但是权力却高度集中,使集中起来的权力远远大于个体的权力,也就使个体的权力变得相对无限小,进而等同于个体权利的完全丧失,这就形成了封建社会的体制,权利为了实现集中就要建立一套使权力集中的机制与群体,就诞生出了官僚体制,诞生出了享受特权的部分群体,就会诞生腐败。进而出现了社会的不公、权利的失衡、众多个体的权力丧失、民权的丧失、使社会出现动荡,出现争斗,出现一切不和谐的因素,进而产生暴乱,为了平息暴乱就必然诞生出暴政,出现苛政,这就是封建社会的历史。归根结底都是因为人类过度的贪婪,欲望的过度膨胀,过度的自私,对权力的永不满足导致的权利过度集中造成的。历史发展到今天,可以看出个体权利的增长程度标志着社会的进步程度,越是发达的、文明的社会越注重公民个体的权利,越杜绝权利的过度集中,越注重权利的相互制约,越注重权利的相互协调,越注重社会的高度和谐,越注重社会公德的建立,越注重文明。法律要健全就要建立起一种相互制约相互协调的和谐的法律,一切都要以人为本。

中国落后的根源与历史上中国的封建体制有很大的关系,李斯可以称得上是封建体制的重要创始人,最著名的还有他的老鼠哲学,李斯看到厕中鼠和仓中鼠的差异后曾经感叹地说道:“人之贤不肖譬如鼠矣,在所处耳”!由此可见他将自己自比老鼠,并且愿做一个仓中之鼠,可见此人有些心术不正,缺少做人的基本道德标准,缺少人之大义,缺少正义感,他极端自私,充满功利思想,考虑的只是自己的利益,而不是道德标准以及别人的利益,这些都影响了他以后的政治生涯,甚至他帮助秦始皇统一六国的谋略也贯穿了这种思想,直至后来的焚书、坑儒。这也注定了他人生的悲惨结局,他如果不是那么的只重私利,没有正义感,又怎么会使秦二世、赵高之辈篡权,致使自己所创的千秋功业化为灰烬,也使秦始皇落得断子绝孙,自己也落的五刑加身、腰斩于市、夷灭三族,实在是令人悲叹!也算是恶有恶报,得到了不讲道德之人应该得到的下场。李斯的老鼠哲学反映了他不但想不劳而获,而且想为了这种不劳而获让一切都集中起来供自己支配甚至是随意糟蹋,李斯为了实现这一思想想出了一套使权力集中的权力体制,这种体制符合了当权者的利益,使这种思想得以发展,进而成为一种国家体制,由此可见这种体制是建立在满足少数人的利益,损害大多数人的利益的基础上的。这种体制延续到最后变得非常完善,中国曾经具有一个非常完善的封建体制,这种完善程度超过世界上任何一个国家,而这种体制本身就是建立在一种维护私利的基础上的,本身就不是为了整个国家民族更好的发展的,本身就不是一种社会进步的产物,所以中国受害最深。

秦始皇统一六国后推行的政策可以说是历史的倒退,毫无功绩可言,那种认为是历史进步的观点是不对的,试问焚书、坑儒有何功绩?秦之前留下了诸多的思想学说,秦之后很少有像样的学说问世,可见焚书对中国文化的影响是多么的巨大,它使中国文化遭受了史无前例的巨大损失,使多少先进思想被毁灭,大大地阻碍了人类文明的发展,是对人类的滔天犯罪!李斯是重要的发起人和执行人,可以说是千古罪人!万里长城有何用处?除了成为一个装饰品外有何用处?不但没有挡住外族的入侵,还阻碍了多民族的融合,它的唯一作用就是成为一个文物,成为一个劳民伤财直至使秦王朝灭亡的累赘,成为一种引起中华民族闭关自守的长城文化,成为一种愚蠢的见证,一种受人欺凌的历史耻辱。当然秦政策也有进步的一些方面,比如统一货币、统一度量衡、统一文字等,但是它进步的一面与导致落后的一面比较起来,可以说远远大于功,所以说秦政策导致的是历史的倒退。

秦始皇开创的封建体制可以说是导致中国落后的体制根源,后来推行的科举制度可以说是导致中国落后的思想根源。它们的共同作用导致了思想的落后、经济的落后、导致了生产力的落后、导致了一切的落后,直至发展到晚清时期的政府极度腐败,直至外强入侵,差一点就亡国、亡族、亡种,这是多么的可怕,应该值得后人人为之高度警醒。

看中国历史秦成为一道重要的分水岭,秦之前还有三皇五帝被后人称颂,自秦以后的历史除了唐朝时期的贞观之治以外可以说没有一点值得后人称颂的地方。也许有人说汉武帝的功劳也不小,我说汉武帝只是成就了一番霸业,相比秦始皇差远了,他使刘邦用道家思想治国恢复起来的国家又一次大伤元气,同时大大地阻碍了多民族融合,使老百姓生活在连年征战造成的水深火热之中,同时他进一步加强了封建集权制,使汉帝国开始走向了衰败。历史上还有几个帝王,他们只是成就了一番霸业,并没有对社会的繁荣发展做出很大的贡献。

贞观之治年间恰好没有很好地推行封建集权制和科举制。唐太宗很注重民权,从他的名言“水能载舟亦能覆舟”就充分的说明了这一点,可见它并不太注重封建体制的那套制度,这一点可以从他与丞相魏征的很多事例中得出结论,他与魏征的事例充分说明了唐太宗的民主。他很注重民权,甚至少数民族的权益都能够得到很好的重视,基本使少数民族与汉民族享有同等的权力,这就带来了繁荣的民族大融合,使各族人民都享有充分的权利,使人民都能够安居乐业,使各行各业繁荣发展。其后的武则天女皇充分继承和发扬了唐太宗的政治方针,才开创了辉煌的贞观之治。女皇更是开明,她甚至提出了男女平等,要知道在那个封建礼教盛行的年代这是多么的不容易,可见女皇之开明。其后推行

的科举制度也是为了让平民能够进入国家管理阶层，体现出平等，但是没想到的是科举制度带来的负面效应远远大于正面效应。在当时是收到了好的效果，但是其后围绕科举制度出现了应试教育才使得好事变成了坏事，这不能怪推行者，只能怪制度本身存在弊端，只能怪世人急功近利，本末倒置。分析到根上应试教育才是导致思想落后的根源，科举制度造成了应试教育，没有科举制度就没有应试教育，所以说两者都有责任。由此可见选拔人才要全方位的采用多种方法和多种渠道，避免单一化，应当以德为主，以才为辅。最好的办法是采用民主选举，有道是群众的眼睛是雪亮的。

教育也应该废除掉考试、排名次，考试只用来对学习情况摸底，使老师对学生的学习有一个大体了解，其实完全可以采用课堂提问的方式来代替考试，这样可以对每个学生抽检，也节省时间和精力，学习应该采用一种学和问相结合的互动的方式，使学生对所学内容充满兴趣，不要采用灌输式教育，人对自己感兴趣的东是会自动地、废寝忘食地去学的，比如玩电脑游戏。学校之间也不要再搞排名次，学生可以自愿、自由选择学校，自由选择所学专业，学校成为一个学问的交流平台，而不是一个阶梯。教材也要大大增加品种、增加内容，使学生有选择的余地，也使各种学说都有人去学习、研究，使各种学问都能够很好的发展，使人类文化得以繁荣发展。

由以上对历史的分析可知：发扬民主，注重民权，关注民生是使社会繁荣发展的基础。封建集权制度和科举制度都是很科学的，中华民族的最大不幸就是成为这两种制度的受害者，正可谓自己做了一个圈将自己圈起来了。我们今天再看这段历史应该从中找到那些引起一切落后的根源，杜绝这些败笔，杜绝这些制度，才能使一切更好的发展，才能使中华民族更好的实现伟大的复兴，才能更好的加快人类的文明进程。

5、兵家思想：兵家思想可谓对对立的运用达到了极盛，它正因为认识到对立的差距所以它可以制胜，它人为地去改变差距，所以可以左右事物的发展，所以它成为有些人的制胜的法宝。但是差距岂是人力可以随便改变的，这就需要增加一些欺诈之术，所谓兵不厌诈，所以兵家思想又称诡诈之术。兵家思想更多的是一些弄巧、诡诈之术。真正用兵还是拼的实力，使用各种方略使敌我力量产生悬殊变化，可以借外力也可以发掘内因，比如游击战术就是使敌我在运动中受外部环境的影响使力量产生变换，寻找并创造有利于我的战机，从而战胜敌人。所以兵书中三十六计走为上计，这才是兵家思想的精髓，它的精髓就是利用对立的差距，并创造差距。它太过强调运动，太过强调利用运动制约运动，它从来没有真正的意义上的虚实，它只是更多的强调了对立，它的虚实只是对立的两个点的差距大小，所以兵家思想与法家思想有共通之处。

兵家思想给人类带来的是灾难，特别是它的诡诈之术更是给人类的思想带来了太多的糟粕。我们今天强调的竞争就是兵家思想的遗留，它还影响着很多人，它甚至成为我们的劣根，成为我们民族落后的另一思想根源。甚至我们还在制造毁灭性的武器，那只能是自取灭亡。

真正的制胜并不是靠的武力，是靠得民心，靠的仁政，靠的天道，靠的天时，兵圣孙武没能成就吴王一统中华的大业就是最好的例证，可见兵家思想是不能建国的，更是不能治国的。姜太公建立大周并不是单纯靠的武力，它更多的是靠得民心，他写得《六韬》充分的体现了他的这种思想，所以后人称他为武圣。兵和武并不是一个概念，武讲的是正义的力量，而兵讲的是力量的对比，兵只是武的一部分，所以兵家最讲师出有名，只有正义之师才能获胜。兵家思想只是术，它称不上学，武是一门大学，它与文是平等的，是不可分割的，是左右手。武讲德，兵讲诈，兵和武不是一码事，我们有时候却把它们搞混淆了。

兵家思想是人类野蛮文化的产物，真正的强国之道不是兵力的强盛，也不是法制的健全，而是国民思想的进步，是社会公德的建立，是国民意识的提高。法家思想与兵家思想都有违背自然的地方，它们都过多地强调对立，它们有共通之处，军队的严明军纪就是一个最好的例证，治军离不开严明的军法。这两种思想的昌盛带来的是社会的动荡和杀戮，是权力的过渡集中，是政治垄断，是民权的丧失，最终带来的是暴政，是人类思想的堕落、自私、贪婪、残暴、冷酷、是争斗、是人性的泯灭、是人与自然的严重脱离、是暴力的崇拜、是人类的退化、是人类的毁灭。

为什么要竞争？岂不知二虎相争必有一伤，伤敌一千自损八百！为什么不相互帮助？为什么不相互合作？为什么非要争个高低？人类的自私、冷酷、争斗、残暴、贪婪等都是生物处于低级时代为了生存形成的一种用野蛮对付野蛮的条件反射，以及因为这种条件反射造成的记忆积累形成的惯性条件反射。自私和贪婪都是为了使自身条件更好的提高，从而可以更好地对付野蛮，更好地为自己生存创造条件，冷酷和残暴是为了可以更好的实施残暴，这些都不是生物的本性。生物的本性是爱，爱就是相互无私的赠与，就像母亲无私的赠与孩子一切一样。任何生物都具有无私的爱，爱使生物得以繁衍生息。对生命的爱才使生物具有了求生的欲望，使生物为了更好的生存不断的进化。爱的最高境界是慈悲，是对万物的仁慈和仁爱，对一切的不幸都会感到像自己的不幸一样感到难过，只有像对待自己的不幸一样去处理掉这些不幸才会感到舒服，帮助别人会感到无比快乐，这种境界就可以称得上慈悲了。人类之间应该更多一些相互关爱、相互理解、相互赠与，多为别人做一些事情，使自己与周围的一切人和物能够和谐共处，也使自己感到无限的快乐。这种快乐就是达成了平衡后，实现了完美，实现了自身与周围的完美和谐，使自身场有了一种平衡的完美感觉。这符合场的自然效应，场与场之间正是这种相互能量传递，相互能量赠与才使相互之间达成平衡，才使整个场达成平衡，达成和谐，达

成完美。

6、现代哲学：我们现代哲学中的以资本为一切发展条件的哲学观，太过强调改变事物的发展，而忽略了事物自然发展的原则，导致人为的犯错误，有时候得不偿失，从而阻碍了事物的正常发展。还好我们善于实事求是，让事实来检验我们的功过，事实是检验真理的唯一依据。我们要不断的调整自己的思想，让自己的思想能够跟得上事物的发展。但是我们有时候也犯教条主义的错误，忽视了事物的发展，只认自己的哲学，这是很愚昧的。哲学是与事物紧密相连的，它诞生于事物，服务于事物，我们要始终保持实事求是的原则，不要抱定哲学的原则，不要只认死理，一条道走到黑，不要本末倒置。哲学是顺应事物发展的，事物却不会顺应哲学发展，哲学只能顺应事物的发展才能使事物的发展对我们有力，才能让事物的发展更好的服务于我们。

人类社会是自然发展的，我们的制度要始终顺应社会的发展，不要奢望让社会的发展顺应我们制定的制度，那样只会阻碍社会的发展。社会发展的最高层次是人类的高度进化，是社会的高度和谐，是人与自然的高度和谐，不是单纯的物质丰富，也不是高度的法制健全，那时法律将被彻底淘汰，成为人类低级时代的历史产物。没有人类的高尚品德的建立，就没有人类自身的高度进化，也就没有社会的更高层次。法律是不能促进人类进化的，它只能形成一种有序的社会制度，有时候这种制度也许还不利于社会发展，而道德却可以促进人类进化，起码有益身体健康，同时可以构建出和谐社会。生物所具有的仁爱的本性使构建出充满仁爱的和谐社会成为可能，也成为必然，也合乎科学。只要知道了什么是该提倡的，什么是不该提倡的，就可以使我们更好更快的建立起和谐社会。

从以上对几种哲学思想的分析可知，事物存在三个基本点，即：中间的静止点和两端的对立点，处理事物这三个点都要考虑全面，同时我们应该更多地站在静止点上，使两个对立点更好的达成平衡，如果我们偏离了静止点，则难以使两个对立点达成平衡，难以对两个对立点进行调节。两个对立点一旦失衡，则事物不是进步就是后退，我们要调节好这种失衡，使事物向着有利的方向发展，要时刻顺应事物的自然发展，自己尽量处在一种守静的状态，使自身的生命场与周围的场和谐发展，使人与自然高度和谐，人与人、人与物、物与物高度和谐，使一切都和谐共处、和谐发展。我们今天倡导的以德治国建立和谐社会是非常科学的，我们倡导的八荣八耻是很好的道德规范。

7、大同社会构建模式：等效平衡是事物存在的最基本的原理，根据等效平衡原理，应该取消掉国界，使全球一体化，贸易零关税，统一货币，使所有的商品、物资、人口、资源等可以自由流通，使全球形成一个和谐统一的地球村，这符合最基本的等效平衡原理。经济、文化、人口、资源是人类社会的基础，它们一旦和谐统一后就会带来政治上的和谐统一，真正实现无国界，各国的军事力量也自然的就取消掉了，形成一个统一的由联合国指挥的用于对付反人类犯罪的军事组织，从此不再有军备竞赛，不再制造毁灭性武器，使人类得以安全的发展。这种模式就像今天的欧盟，从此不再是几个国家的联盟，而是国际联盟，实现全球的货币、政治、防务、法律等的全方位联合。同时要建立起一个反垄断法案，避免个体（国家、团体、公司、个人）之间的差异过大，避免某一个体的权力过大，使个体之间能够和谐共处。运用法律杠杆协调好各种利害关系，法律的制定要采取全民公决，法律上要建立起庭议制度和新闻媒体全面报道跟踪机制，使全社会对事件全面监督，维护公正、公平，避免徇私枉法。政府的作用成为彻底的服务社会的服务机构，主要职能是强化和健全社会公益事业。建立起良好的社会福利待遇机制，保证每一公民的基本生活待遇，大家都衣、食、住、行无忧了、病有所医了、老有所养了、子有所教了，自然也就很少有人去犯罪了，在良好的道德氛围下也不会有人甘做社会的寄生虫，谁都想做点有益于社会的事情。大力发展慈善事业，使社会各界都可以通过慈善平台对社会做出一点贡献，也使社会财富可以通过慈善平台得以协调，更好的保证每个公民的社会福利待遇。

运用好税收的每一分钱，使它全部的服务社会。运用市场商业流通和税收财政调配使各种资源得以协调分配。要建立起全面的媒体监督报道机制，发挥社会的全面监督作用，贪官污吏所作的勾当说白了就是老鼠的行为，在光天化日之下老鼠过街人人喊打，老鼠就不好再行窃了。全面推行民主选举制度，真正使人民当家作主。还有一个最为重要的基础：全面加强社会公德教育，建立起良好的社会道德氛围，以上的条件才能得以实现，才会实现人类社会的和谐统一，真正建立起和谐社会，使人类更好的发展、更好的、更快地向更高级生命层次进化。

最新核反应方法、核反应器

1、核反应方法：它可以实现核聚变反应，也可以实现核裂变反应，也可以实现氢原子的核裂变反应，也可以实现量子化为能量的反应，没有任何的核污染、核安全问题。它的方法是：利用了从中心到外围转速递增的涡流使燃料与空气混合均匀，同时利用涡流产生的斥力提高混合气体压力，同时在燃烧装置中制造一个从中心到外围转速递减的涡流，使燃料燃烧更加充分，同时在涡流中心形成一个高温高压环境，涡流使能量更多的集中在涡流中心，可以降低对燃烧装置的高温高压影响。同时制造一个高速旋转的场，原子突然进入这个场受场的影响，原子这个场突然加速，这种突然加速具有一个巨大的加速度，这种突然加速打乱了原子场的平衡，使原子形成等离子体。同时这个场产生的旋转扭力与燃烧装置中的涡流产生的扭力有一个角度，这种扭力的交叉对原子起到一个分离作用。同时原子进入燃烧装置中的涡流中心的高温高压区受高温高压影响就会发生核反应。

核反应释放能量、生成新元素，调整场的转速同时提供不同的燃料，使核反应强度不同，同时生成不同的元素。核反应释放的能量可以直接转化为动能和热能直接利用。核反应释放的能量都集中在燃烧装置中的涡流气旋中心，不用担心核安全问题，可以随时调整核反应强度。可以让原子发生缓慢的核裂变反应，甚至可以让原子只是释放能量，而不发生元素改变，比如可以让氧元素只是释放了一小部分能量，它从核反应器中出来后还是氧元素，只是它的原子质量发生了极小的变化，所以它没有任何的核污染、核安全问题。

对原子施加一个具有巨大加速度的旋转扭力会打乱原子的场的平衡与稳定，使原子形成等离子态，等离子受涡流气旋切割、分离、同时受高温高压影响就会发生核反应。这种方法中核反应需要的温度和压力可以大大降低，很容易实现核反应的条件，转速再高可以实现氢原子的核裂变反应，转速更高最终会实现量子的分裂反应，使量子化为能量，生成中微子、夸克类的能量流。量子的分裂反应条件比氢原子的裂变反应条件更高，它就是黑洞的原理。具备以下条件更易实现核反应：高温、高压、对原子施加具有巨大加速度的加速旋转、高速碰撞、切割、分离。

2、核反应器：本核反应器就是使用上述原理方法制造的，它具有一个飞轮，所有装置都在飞轮上，它使用的轴承装置是一个全新的磁力轴承，它可以利用飞轮的旋转发电，飞轮转速越高，电流越强，产生的磁场越强，磁场与飞轮转速同步提高，同时轴承自带冷却系统，可以实现线圈的超导，同时为轴承降温，这种全新的电磁轴承没有转速极限，可以承担起飞轮超高速的重担。

飞轮上的设计可以利用动能化解飞轮的离心力，所以不用担心飞轮超高速旋转对飞轮的分离破坏。核反应器直接带动发电机发电，发电机的设计正好利用了飞轮上的电磁轴承，所以也不用担心发电机的的问题，可以发出高频电流。汽车、火车等也可以使用小型核反应器带动发电机发电，再用电能带动电机，用电机带动车辆运行，就不需建电气化铁路了。飞机等航空器可以直接用推力输出的核反应器，它的结构跟普通核反应器基本一样，不同之处只是产生推力罢了。它的喷射推力以及喷气速度都是现有喷气发动机无法相比的，它喷出的气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流，就像旋转的弹头一样，具有更快的速度。

本核反应器可以生产黄金等贵重、稀有元素，用垃圾即可生产黄金，可谓点石成金，未来黄金将变得像今天的铝合金一样便宜，相信真正可以用黄金建厕所了。可以生产很多新的未知元素，未知的新材料，生产很多现有技术无法生产的材料，可以生产钻石、宝石等贵重材料。可以生产出比钻石坚硬无数倍的材料，可以生产出很多我们想象不到的神奇的材料。

可以更直接的把核反应释放的能量转化为动能，设备结构更加简单，同时可以使用任何一种元素作为核燃料，可以直接用空气中的氧、氮等元素作为核燃料，在太空中直接用氢原子、量子等作为核燃料。没有任何的核污染、核安全问题。可以彻底解决能源问题，带来能源革命，带来真正的产业革命，可以彻底解决温室气排放。可以用廉价的电能电解水生成氢气，常规能源就使用氢气了。氢气的价格比现在的汽油要便宜得多，氢氧反应又生成水，可以循环利用水资源，可以取之不尽。煤炭、石油等化石燃料就都不用了，可以彻底解决温室气体排放。同时可以创造出超高温高压环境，为新材料的制备创造条件，同时核反应生成更多的新元素、同位素，在超高温高压条件下创造出更多的新元素、新材料，带来材料革命，彻底解决资源问题。可以用廉价的电能淡化海水，可以解决水资源紧缺问题，同时可以用廉价的电能输送水源，甚至可以将沙漠变为森林，可以彻底改善地球环境。

随着技术与材料的进步，甚至可以生产出比茶杯还小的核反应器。可以在居民区、工厂等用电单位直接安装一台核反应器发电，就可以将电网取消了，可以更好的保护环境、简化工程建设。

本核反应器是一个名副其实的聚宝盆，既可以产生免费的能量，也可以产出贵重的物质。可以永远不再考虑节能的问题了，也可以永远不再考虑资源的问题了。

3、超级发动机：本核反应器使用常规材料制造，同时使用常规转速的情况下就是一台全新的发动机。它的热效率可以达到95%以上，造价只有现在发动机的十分之一，使用寿命可以是现有发动机的十倍、百倍以上。它免冷却，免润滑，超高速，可达普通发动机转速的十倍、百倍、以上，是一台免维护、免保养、超低能耗、超低排放、超简单结构、超低造价、超低重量、超低噪音、超高性能、超高速、超宽功率值、超宽燃料范围的发动机。可以使用任何一种液体或气体燃料，也可以燃烧煤粉等固体燃料，可以焚烧垃圾，可以把它用于火力发电、供热、作为动力，可以用于所有领域，取代现有的一切类型的发动机。它可以说的是一台完美发动机。

发动机就是将燃料燃烧释放的热能转化为动能的工具，不管是那种结构的发动机，都离不开这两个基本点，第一要使燃料充分燃烧释放热量，第二要将热能完全转化为动能，具备这两个特点的发动机将是超级发动机。传统的发动机特别是内燃机，存在无法改进的基础缺陷，第一无法使燃料彻底的充分燃烧，第二无法使能量完全转化为动能，它的结构太复杂，致使造成太多的机械摩擦，造成能量损耗，它的压缩冲程以及散热等都造成大量的能量损耗，这些都是设计基本原理造成的先天性缺陷，虽然技术发展到现在已经很成熟了，但是这种先天性缺陷是无法改变的，这一切导致它的热效率只有30%到40%多，造成大量的能量浪费。

要改变这种情况只有开辟一种全新的发动机设计理论，设计一种全新的结构。我本来是为了设计一种全新的核反应器，当完成以后同时发现，它也是一台超级性能的发动机。它具有超级性能发动机

的一切条件,第一它是涡流燃烧,可以使燃料充分燃烧。第二它直接将热能转化为动能,没有任何的中间环节,同时它的结构超简单,没有复杂的机械结构造成的能量的摩擦损耗,同时它还有一套余热回来装置,可以最大限度的采集余热,所以说它的热效率可以达到95%以上,热效率要超过燃气轮机。同时它也可以在燃烧装置中的涡流中心产生高温高压环境,可以利用这个高温高压环境生产很多新材料,所以它也可以作为一种新型窑炉设备使用。

4、超级喷气发动机: 飞轮发动机还可以构成输出推力的喷气飞轮发动机,结构基本完全一样,喷气速度是现有喷气发动机的无数倍。它喷出的气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流,能量更多的集中在气流中心,就像旋转的弹头一样具有更快的速度。它可以取代现有的所有喷气发动机。

5、超级发动机可以生产宝石以及钻石: 飞轮发动机也可以用于材料工业,可以把它作为一种热工设备,如新型窑炉、熔化炉、转化炉、煅烧炉等,性能要超过现有的设备,能耗也低,产品质量也更好。可以创造超高温高压环境,为各种新材料的生产创造条件。可以使多种材料产生多种高温物理、化学反应,可以生产多种新材料。可以用它作为氧化铝转化炉、可以用它烧制陶瓷熔块、可以用它烧制水泥、可以用它生产很多新材料,可以用它生产很多人造宝石、品质甚至要超过天然宝石、可以用它生产钻石、红宝石、蓝宝石、刚玉、氯化硼、氯化碳等。氯化碳是现有技术无法生产出来的,成为一种理论上存在的材料,相信用本设备可以轻而易举的生产出来。

6、超级发动机的喷气装置可以改制成超级冲压发动机: 它的燃烧装置加以改进就是一种全新结构的涡流燃烧的冲压发动机,喷射速度高、喷射推力大、能耗小、燃料燃烧更加充分,喷射气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流,具有更快的速度和更大的推力,超过现有的冲压发动机无数倍。可以使用任何一种液体或气体燃料,也可以燃烧固体燃料,可以用于高速飞行器,取代现在的冲压喷气发动机,它是一台超级冲压发动机,性能超过现有的和正在研究的所有的冲压发动机。

飞碟(UFO)

1、全新的飞行原理、方法: 一种飞碟是真正的 UFO。传统的喷气式飞行器都是把喷气发动机装在飞行器的后方,利用发动机的推力前进或上升。将喷气发动机装在舱体前方或上方,利用喷气发动机产生的拉力前进或上升,同时让喷射气流在舱体的周围旋转起来,同时它的舱体上方具有一个飞轮,它就像直升飞机一样可以垂直起降了,不过性能要比直升飞机优良很多。它具有一个全新的飞行原理,充分利用了圆周运动,利用了场的作用,利用了陀螺的稳定性,旋转的飞轮就起到陀螺的作用,同时舱体外形成了一个从中心到外围转速递减的螺旋气流,它与旋转的飞轮可以共同形成一个独立场,可以摆脱周围场对它的影响,可以摆脱引力,同时可以更好的保护舱体。它的飞行高度可高可低,它的速度可以超过现有的一切飞行器,飞行可以很平稳,飞行噪音也很小,几乎没有噪音,螺旋气流可以化解噪音,同时可以在舱体下方形成一个从中心到外围转速递减的螺旋推进的气流,可以大大提高气流向舱体下方的推进速度。

2、飞碟: 我设计的飞碟装配的就是前面所说的核反应器,它就是一个飞行的核反应器。它可以直接使用空气作为核燃料。没有任何的核污染、核安全问题。宇宙航行用的飞碟在太空中可以使用氢原子或量子作为燃料,可以带很少的点火燃料即可实现星系航行。它可以稳稳得永远停在空中,不需要添加任何燃料,可以用它作为真正的空间站。并且是全方位的,可以在太空中也可以在大气层中,并且可以随意的回到地面上来,随意的升到空中。还可以用它来自太空的对地球产生威胁的小行星轻松的推出轨道,避免小行星对地球的毁灭性撞击。它也可以装配前面的飞轮发动机,它的造价就低廉多了,同等载客货量的普通飞碟与现在的普通小汽车造价差不多,它可以用现有的各种燃料。它也可以装配现有的喷气发动机,不过造价高多了,性能也大打折扣,不过性能也比现有的飞机强得多,也比现有飞机便宜得多。它即使装配核反应器造价也不高,只是增加了一个磁力轴承与常规轴承的差价以及飞轮材料的差价。飞轮材料顶多用碳纤维材料也贵不到哪去,磁力轴承也就是增加了几个线圈,也贵不到哪去,飞碟性能却可以发生根本的飞跃,可以使用免费的取之不尽的能量,可以永远不再考虑节能的问题了。

它高速飞行起来就像旋转的弹头,高速旋转可以化解阻力,所以它的速度可以很高,小型飞碟在大气层中很轻易的时速即可达到一万公里以上,同时旋转使它像陀螺一样具有良好的稳定性,它低速飞行就像飞盘一样,也具有好的稳定性。它的高速旋转的飞轮以及外圈的从中心到外围转速递减的涡流气流对它具有很好的保护功能,这一点在太空中飞行尤为重要,它可以大大的减小宇宙射线的辐射以及宇宙尘埃以及陨石等的危害,它同时可以降低舱体承受的压力。

它可以取代现有的航天飞机,造价也只有现有航天飞机的几分之一。它的安全性大大提高,它有一个场可以自我保护自己,可以避免宇宙中的颗粒以及陨石的伤害。它的场可以化解任何一种能量对它的攻击,即使受到一颗核弹的攻击对它也是毫发无损,强磁场或强激光也不能伤害它,它的外围气圈还可以使它在飞行时避免相撞,使两个飞碟自动的相互弹开,不会产生碰撞,这一点在城市空中交通密集状态下飞行很重要,可以不用担心空中交通问题。它可以飞的极快,任何导弹都追不上它,它自己形成自己的场,与周围的场没有太多的能量传递,周围的场对它的运动基本没有阻力,所以就不需要付出太多的能量来克服阻力,没有太多的能量损耗,很节能,可以飞的很快,就像子弹弹头一样。

它可以贴地而飞，飞行高度不限，它可以随意的出入大气层，不用担心大气层对它的摩擦生热，更不必担心大气层烧坏它。它可以在大气层外很轻松的降速，可以稳稳得停在大气层外，可以很轻松的进入大气层。它同时可以进入海洋深处，它可以下潜到海底最深处，它可以取代现有的潜艇，它也是一个超级性能的潜艇。它的高速旋转的前端是弧面的飞轮和舱体外围的气旋可以化解深海压力，它在海水中的运动速度极快，可以达到时速几千海里甚至上万海里，甚至还要高。它可以完成人类对深海的科学探索，也可以完成对很多行星大气层内的探索。

它有一套方向系统可以利用舱外气旋改变飞碟的运动方向，它同时有一套舱体稳定系统，可以利用舱外气旋的旋转与飞轮的旋转来稳定舱体，使舱体保持不转，使舱体稳定，同时发电。它同时也可以让舱体旋转，使舱体内产生一个近似的引力，可以避免宇宙航行造成的失重苦恼。它可以彻底摆脱引力，可以在太空中实现超光速飞行，它的超光速并不是相对于它周围的场，而是相对于离它很远的场，相对于它周围的场它的运动速度其实很慢。它可以利用自身形成的场化解掉周围场对它的引力作用，可以与周围场的时间脱离，可以改变在飞碟内的生物的生物节律，可以大大延长生物的生命。它同时可以形成一个自己的磁场，可以利用自身的磁场与周围磁场的作用加快自身的运动，就像磁悬浮列车的原理一样，可以更加轻松的实现超光速运动。

本飞碟可以做大一点作为货物运输工具，它可以取代火车、轮船、汽车等，它们将来只用来运输一些超大型或低价值的货物，基本上没什么用了。小汽车的作用将变成现在的自行车的作用。它同时取代现有的所有类型的航空航天飞行器，包括火箭、飞机、飞船、空间站，可以很轻松的将卫星拿到太空中，也可以很轻松的将卫星从天上摘下来。它是一个全天候的飞行器，在十几级台风中照样起降，在大雾中也照样起降。飞行速度、飞行安全性更是现在的所有类型的飞机无法相比的。它飞行动作很灵活，可以做各种复杂的不可思议的飞行动作，它的所有飞行特征跟我们传说中的飞碟完全一样，它就是一个真正的 UFO。

公路、铁路、桥梁、水路、机场、港口等将不再重要，甚至变得毫无用处。它可以带来彻底的交通革命，带来人类社会的政治、经济、国界等一系列革命。它可以彻底改变人类的生活，让人类真正的飞起来，让人类彻底进入飞行时代，那将是一场空前的大变革。它半个小时内可以到达地球上任何一个地方，可以彻底改变人类在城市聚居的习惯，彻底改变人类的居住环境，彻底解决城市环境问题。人类可以短时间内轻松的飞出银河系，可以在短时间内飞到宇宙中的任何一个星系中去。可以找到很多适宜人类居住的星球，可以实现星系移民，可以轻松的往来于各大星系。那将是一场空前的物种革命，将彻底改变人类的定义，地球人将成为历史，新人类将诞生，人类的定义将成为宇宙人，地球只是人类的摇篮。

附图说明

图 1、本发明发动机一实施例结构示意图。

图中：1、飞轮 2、点火燃料管 3、气体混合室 4、进气孔 5、进气管

具体实施方式

下面结合实施例附图对本发明作进一步说明。

如图所示，本发明所述的核动力发动机，其喷气气缸有 10 个，分布飞轮 1 周边上，喷气气缸轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气气缸的上端连接进气管 5，进气管 5 连通中间的气体混合室 3，气体混合室 3 中心有进气孔 4，对应进气孔 4 设置燃料喷嘴，进气孔 4 中心设置点火燃料管 2，其中，喷气气缸为涡流燃烧喷气气缸。

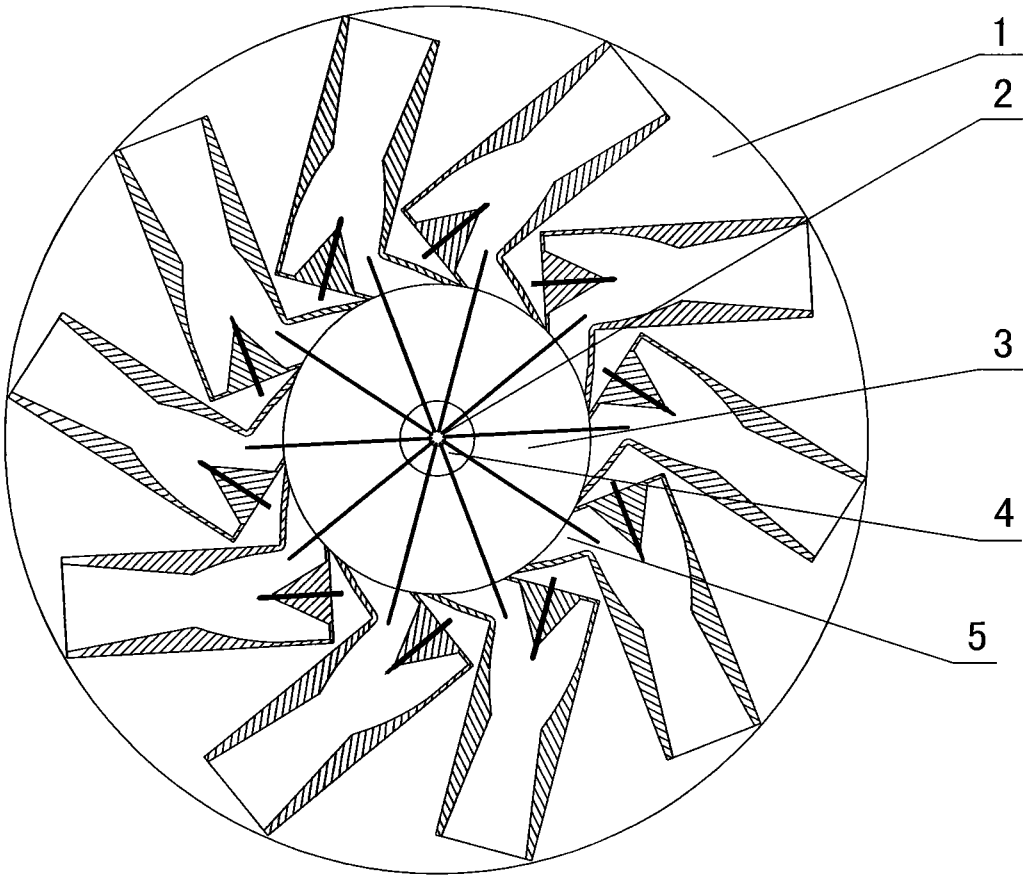


图 1



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 105314111 A

(43) 申请公布日 2016. 02. 10

(21) 申请号 201410310874. 7

(22) 申请日 2014. 06. 27

(71) 申请人 周彦辉

地址 100078 北京市丰台区方庄南路 58 号
院 12 楼 -906 室

(72) 发明人 周彦辉

(51) Int. Cl.

B64C 39/06(2006. 01)

B64C 29/00(2006. 01)

B64C 15/14(2006. 01)

B64D 27/16(2006. 01)

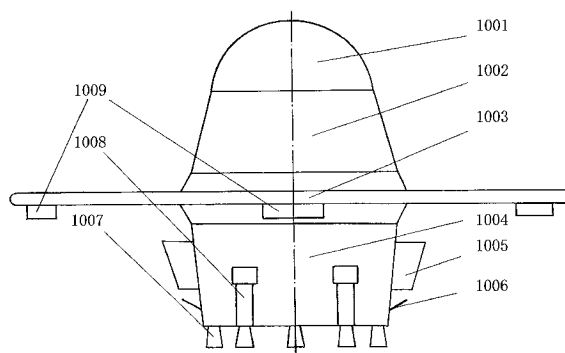
权利要求书2页 说明书6页 附图4页

(54) 发明名称

一种大型高速隐形飞碟

(57) 摘要

本发明公开了一种飞碟和两种无烟无火发动机,这种飞碟由机舱和围绕机舱旋转的圆盘组成。圆盘包括盘形机翼、旋转发动机;机舱包括驾驶舱、乘员舱、设备舱。旋转发动机吸入空气,与水混合,利用喷雾器原理,通过安装在圆盘边缘的喷管水平喷射,产生的反冲力使圆盘高速旋转;圆盘产生向上的升力;在设备舱外安装4张固定翼,用来消除机舱的反转;圆盘下方的设备舱内安装矢量发动机、柴油发电机组;矢量发动机通过乘员舱内的进气道吸入大量空气,使乘员舱上方出现真空,圆盘上下表面的气压差增大,从而产生巨大的升力;吸入的空气被压缩成高压气体,排入矢量喷管向外喷射;矢量喷管的方向和角度可调,产生不同方向的推力,实现飞碟的机动飞行。



1. 一种飞碟,由机舱和围绕机舱旋转的圆盘组成,机舱包括驾驶舱、乘员舱、设备舱,圆盘包括旋转发动机、盘形机翼,旋转发动机共有 4 个,它们均匀安置在圆盘下周边的 4 个位置上,驾驶舱位于飞碟的顶端,内部安装控制台,乘员舱位于驾驶舱的下方和圆盘的上方,舱壁制造了一圈进气孔,设备舱位于圆盘的下方,与乘员舱连接为一体,设备舱内安装 8 台矢量发动机、2 台柴油机发电机组和 1 套起落装置,设备舱外安装了 4 付固定翼面、4 支红外发射器和 4 个液压支腿,其特征在于:

(1) 所述旋转发动机是喷雾发动机,旋转发动机利用活塞泵抽入空气,与水混合后通过安装在圆盘边缘的喷嘴水平喷射,产生的反冲力使圆盘高速旋转,产生向上的升力和陀螺效应;

(2) 所述矢量发动机,由电动机、抽风机、空气压缩机和矢量喷管组成,均匀安装在设备舱底部外缘的位置;

(3) 所述矢量发动机从乘员舱的进气道吸入大量空气,导致乘员舱上部的空气压力急剧下降,圆盘上下表面的气压差增大,从而产生巨大的升力;吸入的空气被压缩成高压气体,经矢量喷管向外喷射;矢量喷管的方向和角度可调,产生不同方向的推力。

2. 如权利要求 1 所述的飞碟,其特征在于:

机舱和圆盘之间通过 2 套推力球轴承滚动接触,相互转动。

3. 如权利要求 1 所述的飞碟,其特征在于:

驾驶舱位于飞碟的顶端,外部形状为半个球面,由高强度的透明玻璃制成,内部安装驾驶和控制设备。

4. 如权利要求 1 所述的飞碟,其特征在于:

乘员舱位于驾驶舱的下方,并与驾驶舱固定连接,在乘员舱外壁制造了一圈的进气孔,通过进气道分别与设备舱内的柴油发电机组和 8 个抽风机相接;乘员舱的下端面制造了环形凸缘,与推力球轴承的上圈焊接。

5. 如权利要求 1 所述的飞碟,其特征在于:

盘形机翼位于乘员舱的下方,安装在乘员舱和设备舱之间;盘形机翼由轮毂、叶片和钢圈连接而成;轮毂中空,其上表面制造了环形凹槽,与推力球轴承的下圈挤紧;轮毂的下表面制造了环形凸缘,与下方的推力球轴承的上圈焊接。

6. 如权利要求 1 所述的飞碟,其特征在于:

设备舱位于圆盘的下方,与乘员舱连接为一体;设备舱内安装矢量发动机、柴油机发电机组和起落装置;设备舱的上端面制造了环形凹槽,与推力球轴承的下圈挤紧;设备舱外对称安装 4 副固定翼面。

7. 如权利要求 1 所述的飞碟,其特征在于:

所述旋转发动机,对称安装在圆盘下方的外缘位置;旋转发动机包括汽油机、活塞泵、油箱、水箱、红外接收控制装置和水平喷嘴。

8. 如权利要求 5 所述的飞碟,其特征在于:

所述盘形机翼,形状可视为一副旋翼转动一周的轨迹,其叶片一端与轮毂轴孔连接,另一端与钢圈轴孔连接,多个叶片依次叠压,并与水平面均形成一个仰角,叶片的转动由舵机控制。

9. 如权利要求 1 所述的飞碟,其特征在于:

所述矢量喷管,其前部与一个球阀密封联接,方向和角度可以随时调整,既可垂直向下,又可水平向外。

10. 如权利要求 9 所述的飞碟,其特征在于:

所述的固定翼面,形状如梯形,共计 4 个,对称安装在设备舱的舱壁外。

一种大型高速隐形飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及航空领域,具体涉及碟形飞行器的制造技术领域。

背景技术

[0002] 根据近年来披露的资料显示,在第二次世界大战期间,纳粹德国就秘密研制碟形飞行器,并且已经制作出能够飞行的样机“别隆采圆盘”。

[0003] 二战结束后,美国人根据缴获的纳粹飞碟制造技术资料,陆续制造出了多种碟形飞行器。比较著名的有 V-173 螺旋桨动力飞行器;另外还有采用涡扇发动机作为动力的 AVROCAR。

[0004] 1955 年,美国希尔公司研制了一个称为 VZ-1 飞台的碟形飞行器,飞行时速为 24 公里。

[0005] 1980 年,美国摩尔公司研制了一种涵道风扇的双座 XM-4 飞盘,4 台发动机驱动 8 台涵道风扇向下喷气,产生升力。

[0006] 1987 年,美国西科斯基公司着手研制共轴旋翼的碟形飞行器,两副旋翼共轴,两副旋翼彼此反向旋转。动力装置可以选用燃气涡轮机、汽油机或电动机。

[0007] 美国还研制了一种固定盘形翼的碟形飞行器,它的径向剖面呈机翼形,能产生升力。还有一种旋转环翼的碟形飞行器,它的环翼是旋转的,能使飞行更加稳定。

[0008] 2008 年 7 月,中国的哈尔滨盛世特种飞行器有限公司研制一款无人驾驶的小型碟形飞行器。

[0009] 上述碟形飞行器,存在以下问题:

[0010] 1、圆盘尺寸太小。由于驱动力来源于飞行器的中心部位,转动惯量小,当圆盘的尺寸增加,载荷较大时,靠转轴输出的驱动效率偏低,扭矩过大很容易导致转轴断裂。中国哈尔滨公司制造的无人驾驶的碟形飞行器,直径才 1.2 米。

[0011] 2、机舱体积小,不能装载更多的载荷。

[0012] 3、速度慢,高度低。和直升机没有什么区别,没有发挥圆盘自身的优点,算不上真正意义上的碟形飞行器。美国一家公司研制的碟形飞行器的飞行速度最高可达每小时 100 英里(约 161 公里),离地高度可以达到大约 3 米左右,它的动力来自于安装在机身上的 8 个可旋转引擎,每次可供 2 人搭乘。

[0013] 4、垂直机动性能差,不能隐形。飞行器无法进行垂直跃升的机动,发动机喷出的高温气体易被红外探测设备探测,无法隐身。

发明内容

[0014] 针对现有碟形飞行器制造技术所存在的上述问题,本发明提供一种大型高速隐形飞碟和两种无烟无火发动机。

[0015] 本发明为实现上述目的所采用的技术方案是:

[0016] 一种大型高速隐形飞碟和两种无烟无火发动机,这种飞碟由机舱和围绕机舱旋转

的圆盘组成,二者通过推力球轴承相互转动。机舱包括驾驶舱、乘员舱、设备舱、和进气道部分;圆盘包括盘形机翼、旋转发动机。旋转发动机共有4个,均匀安装在圆盘边缘的下面;旋转发动机吸入空气,与水混合后通过喷嘴水平喷射,产生的反冲力使圆盘高速旋转;圆盘旋转产生向上的升力,并产生陀螺效应保持飞行的稳定;安装在设备舱内的矢量发动机从进气道吸入大量空气,导致乘员舱上部的空气压力急剧下降,出现真空区,圆盘上下表面的气压差增大,从而产生巨大的升力;吸入的空气被压缩成高压气体,经矢量喷管向外喷射;矢量喷管的方向和角度可调,产生不同方向的推力,实现飞碟的机动飞行。

[0017] 如上所述的飞碟,驾驶舱位于顶端,内部安装控制台,通过红外探测和接收装置控制旋转发动机的启动、加速、减速和停车;通过电缆控制安装在底部设备舱的柴油发电机组、矢量发动机和起落装置;操纵不同的控制按钮和手柄,实现飞碟的起飞、上升、平飞、转向、悬停和降落。

[0018] 如上所述的飞碟,乘员舱位于驾驶舱的下方,并与驾驶舱固定连接,在乘员舱外壁制造了一圈的进气孔,通过进气道分别与设备舱内的柴油发电机组和8个抽风机的进气阀相接;乘员舱的下端面制造了环形凸缘,用来与下方的圆盘通过推力球轴承结合。

[0019] 如上所述的飞碟,圆盘位于乘员舱的下方,安装在乘员舱和设备舱之间;盘形机翼由轮毂、叶片和钢圈连接而成;轮毂中空,其上表面制造了环形凹槽,用来放置推力球轴承;推力球轴承的下圈与凹槽挤紧,上圈与乘员舱的凸缘固定连接,上圈与下圈通过滚珠接触,滚珠被保持架定位;轮毂的下表面制造了环形凸缘,用来实现与下方的设备舱推力球轴承连接,使圆盘高速转动时安静且顺畅。

[0020] 如上所述的飞碟,设备舱位于圆盘的下方,与乘员舱连接为一体;设备舱内安装8台矢量发动机、2台柴油机发电机组和1套起落装置;设备舱的上端面制造了环形凹槽,用来放置推力球轴承;轴承的下圈与凹槽挤紧,上圈与圆盘的轮毂的环形凸缘固定连接,用来实现与上方圆盘的推力球轴承连接;在设备舱外对称安装4副固定翼面,圆盘旋转产生的下旋气流作用在固定翼面上,用来消除机舱的反转;设备舱外对称安装4支红外发射器,方向对准安装在圆盘下方的旋转发动机的红外接收控制器。

[0021] 所述盘形机翼,可视为一副旋翼转动一周的轨迹,其叶片一端与轮毂轴孔连接,另一端与钢圈轴孔连接的方式,多个叶片依次叠压,并与水平面均形成一个仰角,叶片的转动由舵机控制,当盘形机翼旋转时,叶片对空气产生向下的作用力,空气则对叶片产生向上的反作用力,这和直升机的空气动力原理相同;当飞碟升空后,盘形机翼的转速下降至一定数值时,可通过舵机转动叶片至水平角度,叶片之间密封无缝隙,以保证飞碟不会突然失速坠落。

[0022] 所述旋转发动机,包括汽油机、活塞泵、油箱、水箱、红外接收控制器和水平喷嘴;旋转发动机以水和空气为工质,利用喷雾器的原理,吸入空气,在排气过程中因高流速出现低压效应,自动抽水,空气和水混合后通过安装在圆盘边缘的喷嘴喷射;喷嘴喷射的方向与圆盘的边缘水平相切,产生的反冲力形成一个相对圆盘中心的力矩,使圆盘加速旋转。

[0023] 旋转发动机的基本工作过程是:

[0024] 1. 控制台发出“启动旋转发动机”的指令,红外接收控制器接通汽油机的火花塞电路,启动汽油机。

[0025] 2. 汽油机带动活塞泵工作,活塞作往复运动,吸入空气,再排出空气。

[0026] 3. 排气管路由粗变细,空气流速加大。

[0027] 4. 在排气管路的末端附近,连接着一根插入水箱的吸管;排气管路的空气流动,导致空气压力降低,水箱中的水沿着吸管进入排气管路,和排出的空气混合在一起。

[0028] 5. 水和空气的混合流体进入高压喷嘴,沿圆盘的边缘水平方向喷出,产生的反冲力使圆盘旋转起来。

[0029] 6. 当飞碟获得的升力大于起飞重量后,飞碟垂直上升;到一定高度,控制台通过 4 支红外发射器发出“旋转发动机减速”的指令,红外接收控制器接通汽油机的油门控制电路,供油量减小,圆盘不再加速旋转,转速趋向稳定;当控制台发出“旋转发动机停车”的指令之后,圆盘因具有较大的转动惯量,依然能够保持长时间的旋转,以保证飞行的稳定。

[0030] 旋转发动机实质是一台喷雾发动机。根据冲力的计算公式,冲力 $F = MV/T$, F 与 M 成正比。 M 是排出流体的质量,与流体的密度和体积成正比。由于空气的密度远小于水,在相同的体积、速度 V 和时间 T 的条件下,单纯的喷气产生的反冲力也远小于喷水产生的反冲力。若单纯地喷水,则需要安装大容量的水箱和水泵,增加了起飞重量和圆盘承受的载荷。水和空气的结合可以消除二者的缺点,即使水箱的水耗尽之后,喷气产生的反冲力可以克服圆盘和空气之间的摩擦力,保持圆盘具有一定的转速。

[0031] 所述矢量发动机,由电动机、抽风机、空气压缩机和矢量喷管组成,均匀安装在设备舱底部外缘的位置;矢量发动机由电动机驱动,以空气为工质;抽风机从进气道吸入的大量空气,通过排气阀进入空气压缩机;空气压缩机将空气压缩成高压气体;高压气体以较高的流速通过不锈钢软管进入矢量喷管;矢量喷管设计成拉瓦尔喷管形状,起到加速作用,使高压气体以超音速的速度向外喷射。

[0032] 所述矢量喷管,其前部与一个不锈钢软管密封联接,喷管可以在一个竖直平面内进行 $0 \sim 90$ 度的自由转动;根据控制台的操纵,转向机构随时可以调整喷管的方向和角度,既可垂直向下,产生向上的推力;又可水平向外,产生水平方向的推力,实现飞行器的机动飞行。

[0033] 矢量喷管技术是现代飞机发动机发展的一项新技术,世界上只有美国和俄国掌握。由于喷管喷出的是高温、高速气体,若要调整喷射的方向、角度,难度极大。本发明的矢量发动机喷管喷出的是低温冷气,利用软管可随意弯曲的特点,就可以实现矢量喷管技术所达到的目的。

[0034] 所述起落装置,采用汽车起重机的液压支腿系统,由 4 个支腿和液压机构组成。4 个支腿均匀安装在设备舱下方的外面,与 4 个固定翼面相间。飞行时,4 个支腿竖直收起;降落时,在液压机构的推动下,支腿向下转动,直到与地面垂直接触。

[0035] 矢量发动机的基本工作过程是:

[0036] 1. 控制台发出“系统启动”的指令,柴油发电机组启动,向整个飞碟系统供电。

[0037] 2. “启动抽风机”,8 台抽风机同时工作,大量的空气通过进气道被抽入,导致飞碟上方的空气压力急剧下降,接近真空;圆盘上下表面的压力差增大,加上圆盘旋转产生的压力差,大于飞碟起飞的重量时,飞碟垂直上升,离开地面。

[0038] 3. “启动空气压缩机”,4 台空气压缩机对抽风机排出的空气进行压缩,达到一定压力后,高压气体冲开限压阀,通过不锈钢软管进入矢量喷管。

[0039] 4. 矢量喷管的形状是首尾粗,中间细,好比两个圆锥体的尖端焊接在一起,中间

最细的部位称为临界截面；在临界截面以前，管道由粗变细，气体在流动中受到进一步的压缩，流速加快；到达临界截面时达到音速，管道由细变粗，气体以超过音速的速度排出。

[0040] 5. 控制台的操纵手柄，以“向上”为起始位置，所有 8 个矢量喷管竖直向下喷气，飞碟垂直跃升；飞碟升到一定高度，转向“向前平飞”时，转向机构将后面的 3 个矢量喷管的角速度转 90 度，推到水平方向；反之，转向“向后平飞”时，转向机构将前面的 3 个矢量喷管的角速度转 90 度，推到水平方向；在平飞状态下，需要“左转”时，转向机构将右面的 3 个矢量喷管的角速度转 90 度，推到水平方向；需要“右转”时，转向机构将左面的 3 个矢量喷管的角速度转 90 度，推到水平方向；需要“悬停”时，所有 8 个矢量喷管竖直向下，减少空气压缩机的排气量，使飞碟的升力与重量平衡；需要“降落”时，不断减少空气压缩机的排气量，直到关闭所有的矢量喷管，靠抽真空和圆盘的旋转，稳定飞碟的下落状态，直到接近地面着陆。

[0041] 本发明的优点是：

[0042] (1) 使用以水或空气为工质的发动机，无烟无火，具有隐形功能。

[0043] (2) 旋转的驱动力置于圆盘的外缘位置，圆盘的尺寸越大，产生的旋转力矩越大，圆盘因此可以做得很大，载荷量随之大大增加。

[0044] (3) 飞碟在垂直方向上获得了圆盘旋转产生的上升力、大流量抽真空产生向上的压力和矢量喷管产生的推力，大大提高了起飞重量和垂直机动性能。

[0045] (4) 采用矢量发动机，喷管向不同的方向喷气又可以提升飞行的速度和机动性。

[0046] (5) 工作原理简单，制造技术工艺成熟，现实可行，能够实现飞碟的大尺寸、大载荷、高速和隐形的目的。

附图说明

[0047] 图 1 是本发明的实施例 1 的总体结构示意图。

[0048] 图 2 是图 1 的 A--A 纵剖面局部构造示意图。

[0049] 图 3 是本发明的盘形机翼的俯视示意图。

[0050] 图 4 是本发明的矢量喷管的结构示意图。

[0051] 图 5 是本发明的矢量喷管的分布示意图。

[0052] 图 6 是本发明的旋转发动机喷雾原理示意图。

具体实施方式

[0053] 下面结合附图和实施例对本发明作进一步说明：

[0054] 图 1 是本发明飞碟的正视图，如图所示，飞碟是由驾驶舱 1001、乘员舱 1002、盘形机翼 1003、设备舱 1004、固定翼面 1005、红外发射器 1006、矢量发动机 1007、起落装置 1008、旋转发动机 1009、等所构成。

[0055] 图 2 是本发明实施例的纵剖面局部构造示意图，显示机舱和盘形机翼通过推力球轴承实现滚动接触的内部状况，如图所示，乘员舱壁 2001、进气孔 2002、环形凸缘 2003、推力球轴承上圈 2004、推力球轴承钢球 2005、叶片 2006、推力球轴承下圈 2007、轮毂环形凸缘 2008、下推力球轴承 2009、设备舱环形凹槽 2010、轮毂 2011、轮毂环形凹槽 2012、进气道 2013。

[0056] 图 3 中，盘形机翼 1003 由轮毂 2011、叶片 2006 和钢圈 3001 组成，轮毂 2011 包括

上端面 3002、环形凹槽 2012、圆孔 3003。

[0057] 图 4 中, 矢量喷管 5001 由不锈钢软管 4001、收缩锥 4002、临界截面 4003、扩张锥 4004 组成。

[0058] 图 5 中, 8 个矢量喷管 5001 对称分布在设备舱 1004 底部的边缘位置。

[0059] 图 6 中, 钢筒 6001、活塞 6002、排气管 6003、吸管 6004、喷嘴 6005、水箱 6006、活塞杆 6007。

[0060] 所述的驾驶舱 1001 位于整个飞碟的顶端, 外部形状为半个球面, 由高强度的透明玻璃制成, 拥有 360 度的视野空间, 便于全方位的观察和搜索, 内部安装驾驶和控制设备。

[0061] 所述的乘员舱 1002 位于驾驶舱 1001 的下方, 圆台形状, 如图 2 所示; 在舱壁 2001 上制造了一圈进气孔 2002, 并与进气道 2013 相连, 舱底的下端面制造了环形凸缘 2003, 并与推力球轴承的上圈 2004 焊接在一起。

[0062] 所述的盘形机翼 1003 位于乘员舱 1002 的下方, 如图 2 所示; 轮毂 2011 的上端面制造了环形凹槽 2012, 其尺寸与乘员舱 1002 的环形凸缘 2003 相配合, 环形凹槽 2012 内嵌入推力球轴承的下圈 2007, 并与凹槽挤紧, 使乘员舱 1002 和盘形机翼 1003 实现滚动接触; 轮毂 2011 的下表面制造了环形凸缘 2008, 与推力球轴承 2009 的上圈焊接, 推力球轴承 2009 嵌入设备舱上端面的环形凹槽 2010 内, 使盘形机翼与设备舱实现了滚动接触, 使圆盘高速转动时安静且顺畅。

[0063] 所述的旋转发动机 9 共有 4 个, 对称安装在盘形机翼边缘的下面; 旋转发动机由汽油机、活塞泵、油箱、水箱、红外接收控制器和水平喷嘴组成; 如图 6 所示, 汽油机带动活塞泵工作, 活塞杆 6007 推动活塞 6002 在钢筒 6001 内往复运动, 吸入空气, 再排入排气管 6003; 排气管 6003 是一个收缩管, 对气流起到加速作用; 根据喷雾器的原理, 在排气过程中因高流速出现低压效应, 通过吸管 6004 自动从水箱 6006 中抽水, 空气和水混合后通过安装在圆盘边缘的喷嘴 6005 喷射; 喷嘴喷射的方向与圆盘的边缘水平相切, 产生的反冲力形成一个相对圆盘中心的力矩, 使盘形机翼 1003 加速旋转; 采用无线控制模式, 通过安装在设备舱 1004 外面的 4 支红外发射器 1006 控制旋转发动机 1009, 使旋转的圆盘成为一个相对独立的运行系统, 以简化制造、安装工艺; 红外接收控制器采用联动工作模式, 只要其中一个收到红外控制信号, 就可通过信号线传递到其余 3 个控制器, 对 4 部汽油机实行同步控制。

[0064] 由于飞碟的结构高度对称, 其重心位于盘形机翼 1003 的中心部位, 在飞行状态下机翼获得的升力作用在圆盘半径的中点附近, 盘形机翼会受到一个相对于中心竖直向上的力矩, 使盘形机翼向上弯曲变形。旋转发动机的重量虽然增加了盘形机翼的载荷, 却会产生一个相对于中心竖直向下的力矩, 可以抵消一部分向上的力矩, 减少了盘形机翼的上翘变形, 增加了盘形机翼的使用寿命。

[0065] 所述的设备舱 1004 位于盘形机翼 1003 的下方, 如图 2 所示, 与乘员舱 1002 连接为一体; 设备舱内安装 8 台矢量发动机、2 台柴油机发电机组和 1 套起落装置; 设备舱的上端面制造了环形凹槽 2010, 其尺寸与盘形机翼 1003 的环形凸缘 2008 相配合; 环形凹槽 2010 内嵌入推力球轴承 2009; 轴承的下圈与凹槽挤紧, 上圈与圆盘的轮毂的环形凸缘 2008 固定连接, 用来实现与上方圆盘的推力球轴承连接; 在设备舱 1004 外对称安装 4 副固定翼面 1005, 用来消除机舱的反转; 设备舱外对称安装 4 支红外发射器 1006, 方向对准安装在圆盘

下方的旋转发动机 1009 的红外接收控制器。

[0066] 所述矢量发动机 1007, 包括电动机、抽风机、空气压缩机和矢量喷管, 共计 8 台, 对称安装在设备舱 1004 的底部, 如图 5 所示; 抽风机选用大流量、高负压风机, 由电动机驱动, 通过进气道 2013 从乘员舱的进气孔 2002 吸入大量空气, 导致乘员舱上部的空气压力急剧下降, 出现真空区, 使得圆盘上下表面的气压差增大, 下面气压大, 上面气压小, 从而产生巨大的升力; 吸入的空气通过抽风机的排气阀进入空气压缩机; 空气压缩机将空气压缩成高压气体, 到一定压力后, 气体通过不锈钢软管进入矢量喷管 5001; 矢量喷管设计成拉瓦尔喷管形状, 对高压气体起到加速作用, 使气体以超音速的速度向外喷射, 增大反冲力。

[0067] 所述矢量喷管 5001, 如图 4 所示, 其前部与一个不锈钢软管 4001 密封联接, 喷管可以在一个竖直平面内进行 $0 \sim 90$ 度的自由转动; 喷管采用拉瓦尔喷管, 前部为一个收缩锥 4002, 对低速气体压缩加速, 后部为一个扩张锥 4004, 对高速气体膨胀加速, 中间结合部为临界截面 4003; 根据控制台的操纵, 转向机构随时可以调整喷管的方向和角度, 如图 5 所示, 既可垂直向下, 产生向上的推力; 又可水平向外, 产生水平方向的推力, 实现飞行器的机动飞行。

[0068] 所述的固定翼面 1005, 形状如梯形, 共计 4 个; 当圆盘旋转时, 根据动量守恒定律, 机舱会出现反方向旋转; 同时, 旋转的圆盘会产生强烈的下旋气流, 其方向与机舱转动方向相反, 作用在固定翼面 1005 上, 就可以制止机舱的反转。

[0069] 所述的起落装置 1008, 采用汽车起重机的液压支腿系统, 结构简单, 易于操作。支腿共计 4 个, 对称安装在设备舱下方的外面, 与 4 个固定翼面 1005 相间, 以避免相互影响。飞碟起飞后, 4 个支腿竖直收起; 飞碟降落时, 在舱内的液压机构的推动下, 支腿向下转动, 直到与地面垂直接触; 支腿上悬挂一张活动平板, 以增大与地面的接触面积, 保证飞行器着陆安全。

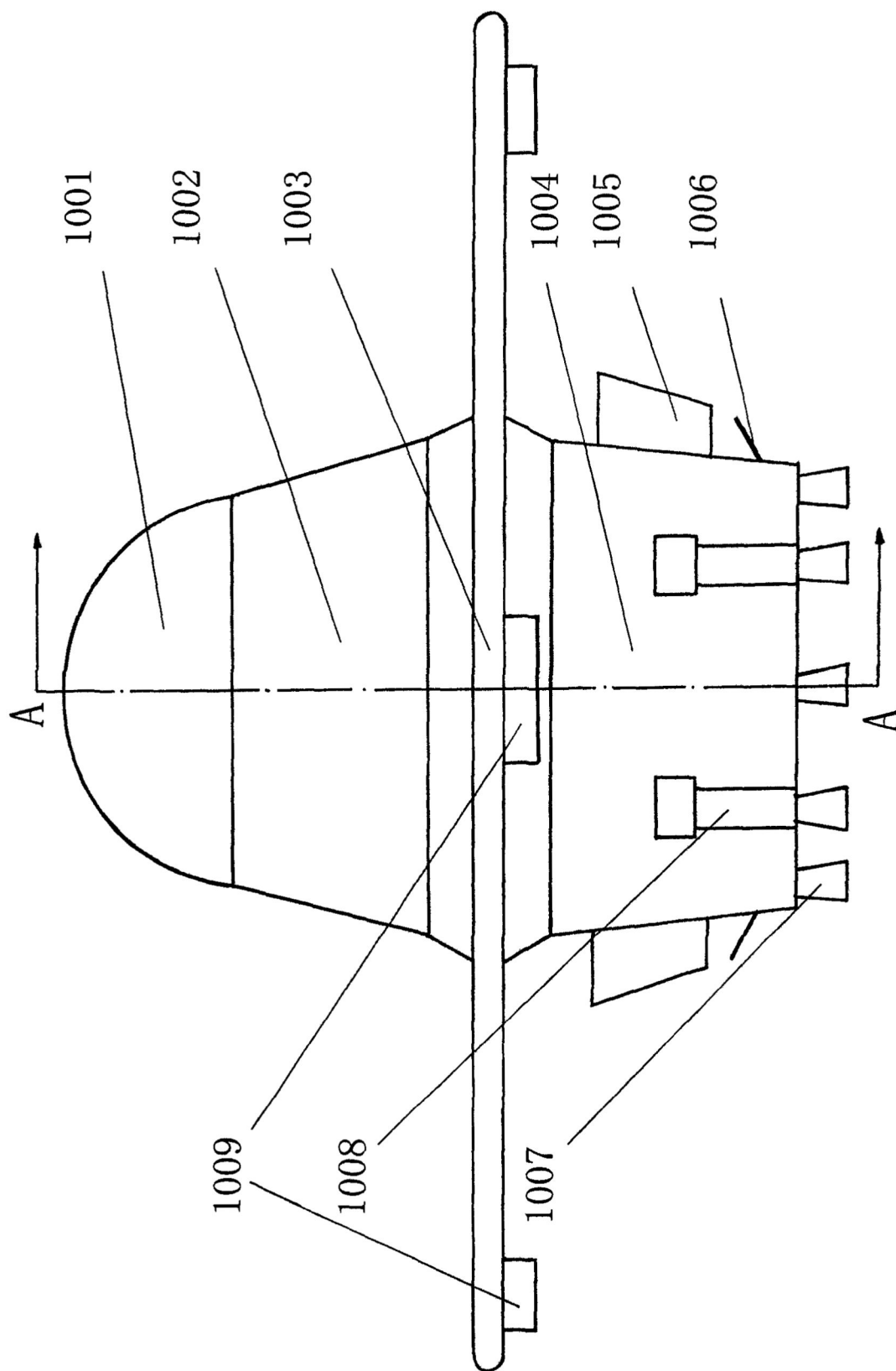


图 1

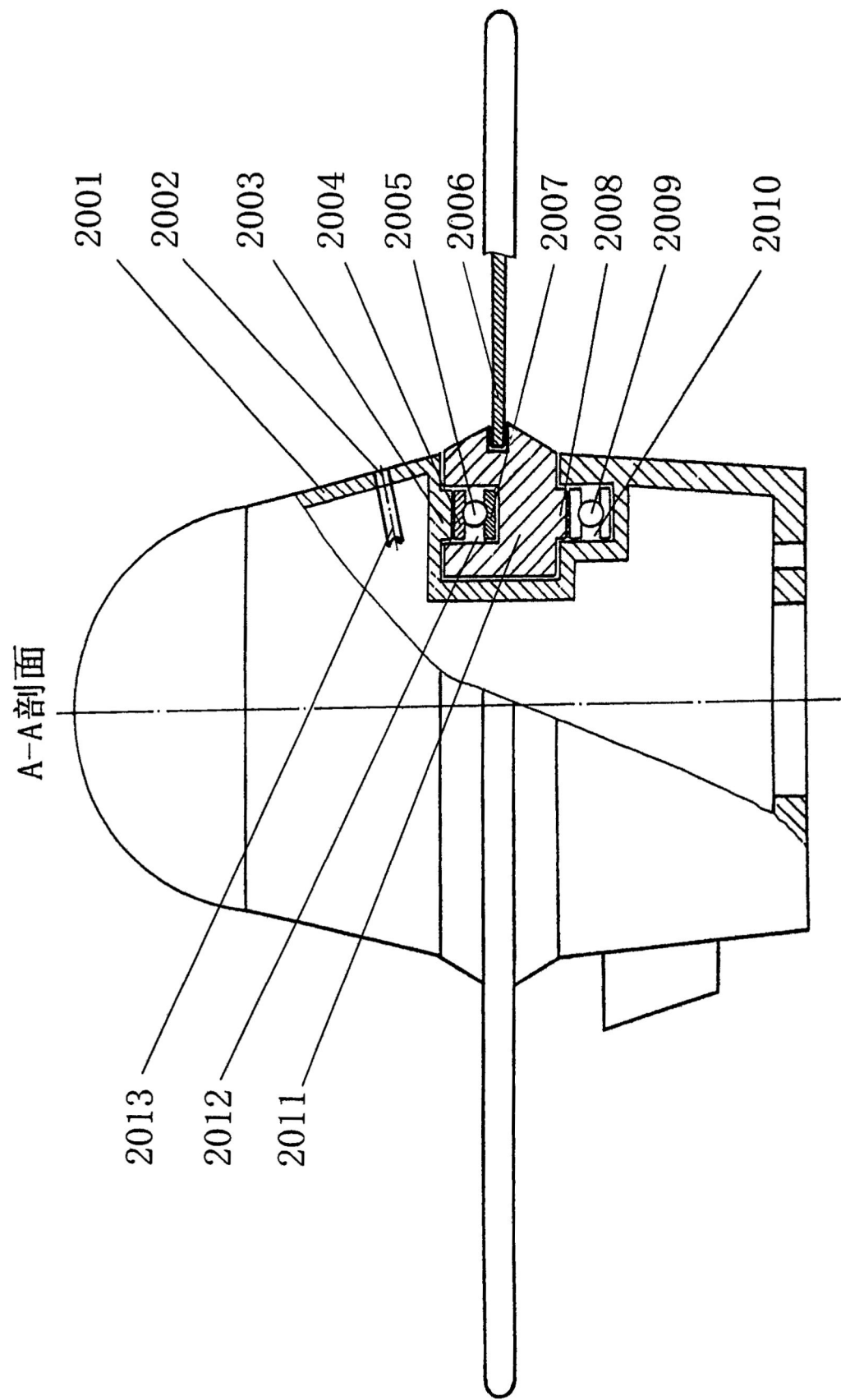


图 2

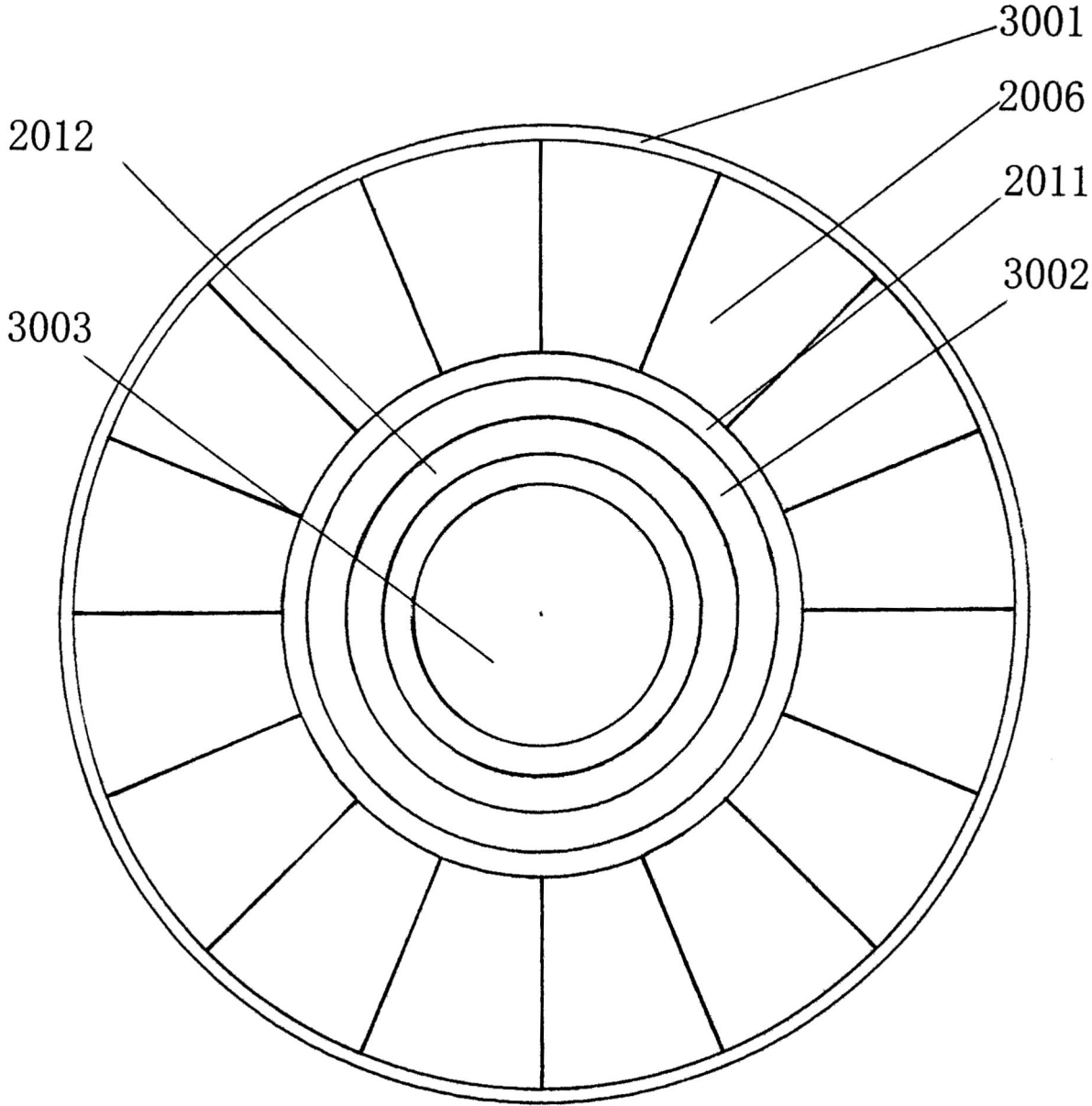


图 3

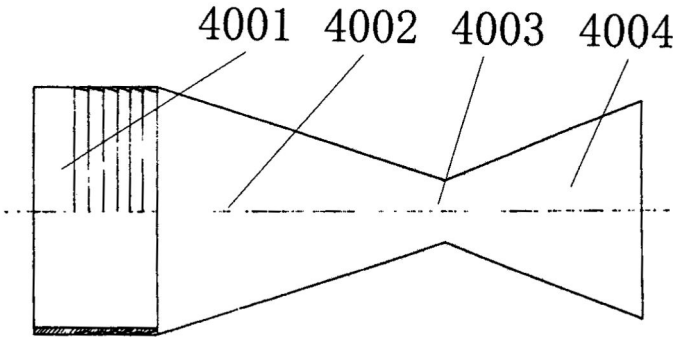


图 4

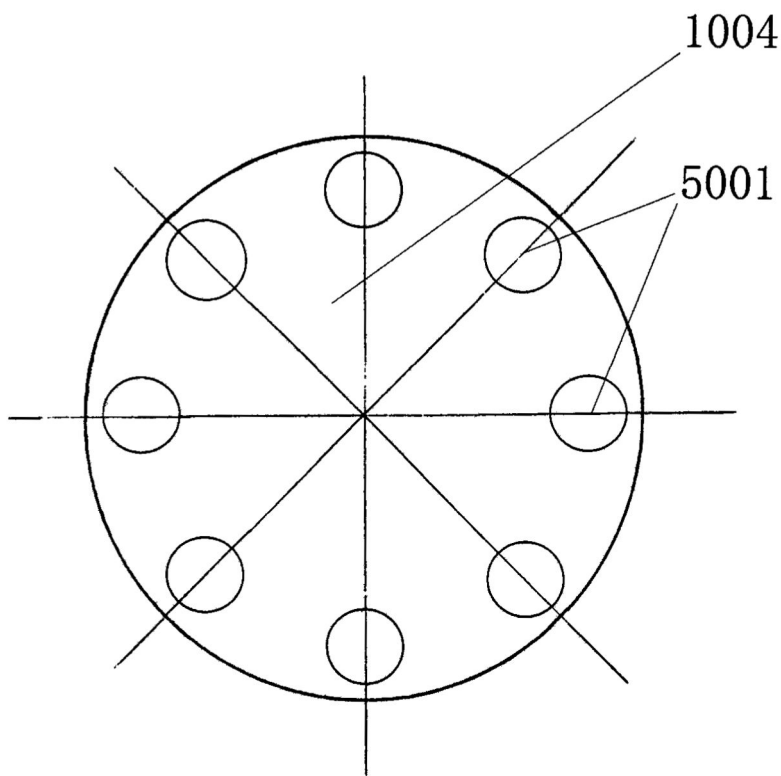


图 5

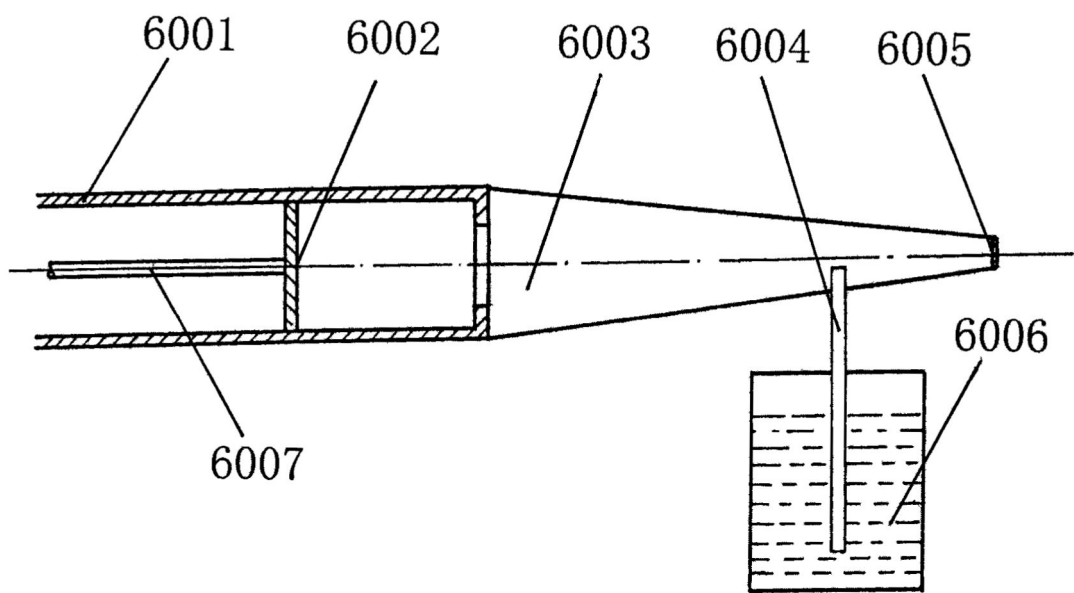


图 6



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 101837833 A

(43) 申请公布日 2010. 09. 22

(21) 申请号 201010127066. 9

(22) 申请日 2010. 03. 18

(71) 申请人 李金善

地址 237151 安徽省六安市裕安区顺河镇青
峰村洼城组

(72) 发明人 李金善

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006. 01)

B64D 27/00 (2006. 01)

权利要求书 4 页 说明书 4 页

(54) 发明名称

碟形飞行器

(57) 摘要

本碟形飞行器参照人们对 UFO 的神秘性描述而进行设计, 力争达到 UFO 的真实水平, 使人类在飞行器方面再前进一大步, 能够取代目前的所有飞行器, 满足航空航天方面的要求。它几乎不遵守空气动力学的基本原理, 这是由它本身结构、飞行方式、工作原理所决定的。它各个系统的协同工作, 可以最大程度的削减引力和惯性力, 甚至可以把人类目前无法征服的飞行不利因素消失殆尽, 整套系统可以使飞碟以超高速飞行而且不产生冲击波。

1. 本发明方法不同于当前所有关于飞行器的技术方案,它独树一帜,自成一体。

它具有以下典型特征:碟形飞行器(以后简称飞碟)形如其名,外形系标准的扁圆锥体。立体底部为圆状平面体双层结构,高度根据实际需要而定,用来放置改变飞碟重心(调整平衡)的液压杠杆等其它控制部件。三部成 120 度相交汇(这的交汇不是指相连接,每根属于单独系统)于飞碟的重心处,长度略短于飞碟直径,因为飞碟的重心处属于总旋转体的工作范围,故这三根只能紧贴总旋转轴相交排列。具体设计安装时将本着最大利用、最有效分配液压力的原则。在圆心处,底部再设置一个半径适中的凹形体,大小及深浅则必须满足于便于安装喷气管并且能隐藏喷气管并保证喷气管喷出的气流刚好滑过碟体而不会吹向碟体,以产生最有效的推力。从底部至适当高处(根据飞碟直径,高度灵活掌握)设计成凸状球面体,以减小飞行时的气阻,同时也能产生飞机机翼的功能,因此飞碟在飞行时这里可产生一定的升力,在起飞或悬停状态时这里将产生巨大升力。球面体上部按水平方向向上作约 35 度角度延伸,在总旋转体斜坡体连接的中心处,留一个直径略大于总转动轴的孔,用来安装总转动轴。在整个飞碟的球面体处,设置一定数目且成对称状态的舷窗。

飞碟总转动轴固定在底部圆心处,总转动轴将从球面体连接斜坡体的中心孔中穿过。本转动轴为中空结构(详细情况结合后面结构再述)。本转动轴顶部将留有 6~10 个(视飞碟大小而定)一定大小的圆柱体,沿转动轴截面外沿对称排列。如不设这几个圆柱体,可将空气压缩机转动轴延伸至总旋转轴的顶点处,在这里总旋转体与空气压缩机转轴相连接,接头处为滑动或浮动轴承。具体结构根据实用方便的原则来定。在总转动轴上部再安装一部总旋转体,形状和我们平常所用的雨伞相似,角度(坡度)基本与球面体延伸角度相同,总旋转体的半径基本与球面体斜坡长度相等,即总旋转体外沿垂直点与球面体在一条垂直线上,短于球面体坡长原则上可使飞碟飞临任何一物体面前,由于它飞行时会产生极强的空气流速,从安全角度考虑,不太坚固的物体不必这么做。如果为了吸入更多空气,使飞行的阻力更小,可长于球面体坡长,或加大总旋转体与球面体坡面的距离,即总转动轴那儿几根圆柱体的高度。总旋转体内面设置和圆柱体数目相一致、带一定弧度的叶片状结构物,其尾部留有一定的长度以更强烈地与总旋转体相连接,并且同总旋转体一样从顶部到边缘由厚到薄,以产生最小的离心力,确保整体稳固安全。总旋转体位于飞碟最顶端,它的作用是吸入足够量的空气以保证能产生足够大的推力、升力和最小的飞行阻力。具体构造、要求如下:

离顶部固定点(即总转动轴顶部所留的那几根圆柱体,为便于说明问题,以六根圆柱体为例,当然为降低压缩机的破坏冲力,压缩机的转轴顶点可与总旋转体顶点连接)分为六等份 A, B, C, D, E, F, 边缘与 A, B, C, D, E, F 六点相对应也分为六等份 O, P, Q, R, S, T, 或者在 AB\BC\CD\DE\EF\FA 六段中心对应处六等份 O\PQ\R\S\T, 则总旋转体内衬叶片形状连接点为 AP\BQ\CR\DS\ET\FO, 这六组叶片在总旋转体内侧扭曲成 30 度左右的角,以吸入空气。关于总旋转体与球面斜坡间距离,则根据转速、推力、气阻几个方面来确定:推力——速度——气阻——转速——吸入空气量——距离。

总旋转体整体为圆锥盖状从顶点至边缘逐渐缩薄,内衬的六组叶片成上述弧度扭曲状、一定宽度(斜面体)其中与总旋转体相连处也加宽加厚并从顶部至边缘逐渐缩薄,这样做能保证它的整体强度足够大,离心力最小。其顶部亦固定在总转动轴的六根圆柱体上,其中六组叶片延伸至圆柱体时再延长一些,弯折下来后直接与总转动轴相固定,因为这六根

圆柱体不一定能承受它整体的离心力。六根圆柱体之间为六个进气口,总旋转体吸入的空气从这里进入压缩机。

飞碟在高速升空、飞行时与空气摩擦(就设计而言,只与微量空气摩擦,这是它高速飞行的先决条件,产生的热能也是微量的)会产生一定温升,将减弱它的机械强度,可在总旋转体外侧顶部固定几片叶片,作风扇用,同总旋转体同速转动,并可产生升力也可吹走热量。对于大气层内以水平飞行为主,只要解决顶部散热即可,像下面这样设计反而不好。下面主要针对强调垂直升降的优越性或单纯作垂直升降用的太空飞行器或作大型载重型飞行器,借鉴直升机的技术而设计。

总旋转体顶部固定的叶片半径延长,叶片宽度将加大,同速转动后还为总旋转体提供足够量的空气(水平飞行可对前面空气进行压缩式吸入,在清除空气的同时又降低了飞行阻力)。而垂直升空时靠空气的自然补充太慢了,四周空气的高速补充,也容易吸入杂物造成安全隐患,为安全起见,这里还须设置一道防护网。既产生升力又吹散热量,一举两得。总旋转体转动吸入的空气将造成四周和顶部巨大的负压,喷气口喷出的高速气流产生的巨大推力以及由此气流建立的高压区,上下部巨大的气压差产生的升力,还有总旋转体、总转动轴及压缩机的旋转时产生的离心力,这三力叠加,飞碟很容易起飞、加速。原则上讲,一样的配置,飞碟半径越大,上下部气压差产生的升力就越大。

在质量小而速度要求不是太高时可采用总转动轴兼输气通道和压缩机的工作腔的设计方案。下面这套方案也可用在中小型飞碟上,作高速战术飞行器用,即高速高机动性。作为大型战略飞行器、太空母舰及卫星发射、回收平台等,具有战略意义的航空、航天两用(兼设火箭发动机)飞行器时,这种方案不太可取,即总转动轴就不宜作空气压缩机的工作腔。因为要考虑到它的半径与质量、压缩机的压缩比及发动机的动力传递、高压空气的压力分配等实际问题。此时的飞碟半径在 15 米、高在 20 米左右,甚至更大更高,在配备火箭发动机时质量将达到上百吨以上,此时的总转动轴就不堪重负了。下面这套方案可弥补这种缺陷,满足这种超重超大型飞碟的起飞、升空要求。

总转动轴不变,只兼输气通道,主要动力传递发生转移。部分动力驱动总转动轴及总旋转体旋转以吸入足够量的空气保证压缩机有足够的空气以压缩以产生足够大的升力和推力,并保证水平飞行时前面有足够小的空气阻力,以保证飞碟快速加速、飞行的需要。总转动轴吸入的空气,其出气口与几部水平放置于碟身中的谐波传动的压缩机进气口相连接。本压缩机消耗绝大部分动力,以产生足够大的升力和推力。这里的喷气口有一个或几个均行,但都要遵循下面这个飞行控制要求。

在总转动轴的尾部则安装的是喷气管,推力就从这里产生。在球面体凸出部分再开两个喷气口,两个喷气口设于两边,处于一条直线上,目的是为了产生一个最大的力,喷口方向与总旋转体旋转方向相反,用来平衡总旋转体旋转时产生的反向推力,作用与直升机的尾桨相同。

喷气管在总旋转体尾部与压缩机压缩后的空气出口相连接,接头处为滑动轴承。本管必须具备能向任意方向、任意角度扭转、弯曲。下部为喇叭状喷气口,这截不必有韧性。用来控制喷气管弯曲、转向的是一套液压杠杆。最大弯曲角度在 90 度或大于 90 度。本角度表示喷气口由垂直向下改变为垂直于侧面,在 90 度以内,能顺利升空并作水平飞行,大于 90 度便于急速下降。向左右旋转 360 度为一个比例减速齿轮组,本齿轮安装于飞碟底部

凹形仓内,由一根传动轴传递发动机的动力经减速后驱动它左右旋转,从而控制整个飞碟的飞行方向。液压杠杆(伸缩杆)长度要求其控制喷气口喷出的气流(最大角度,即它的最大伸缩量,一根伸的最长,另一根则缩的最短)刚好滑过飞碟底部凹形仓边缘,即气流不能冲击飞碟本身,否则,飞碟将变得难以控制,并消耗了不必要的动力。这个长度要包含喷气管的半径。其一端连接在转向齿轮内侧固定点上,另一端则固定在喷气管靠近喷气口附近。本液压杠杆为两根,相对排列。液压油由专门线管输送,线管放在凹形仓内。液压杠杆与喷气管连接处为非圆形结构,与喷气口接头处角形一致,单个液压杠杆接头可制成本角形的一半。液压杠杆要向喷气管喷气方向最低偏离喷气管半径长,即液压杠杆不是直的而是直、弯形状,以免影响喷气效果,即喷出的气流不能碰到液压杠杆。两根液压杠杆连接后,正好包裹喷气管口外面的角形,两杆偏离部分互相平行。

飞碟在高速飞行时则喷气口推力方向与飞行方向相反,在紧急情况下没有足够大的回旋空间时将变得十分危险,同时也不具备飞碟传说中的“骤停”,下面这种设计相当于刹车装置,可使飞碟在高速飞行状态下快速悬停下来。

在主喷气口的对立面即飞行方向那边设置一个副喷气管,此喷气管不仅能随主喷气管在圆周内转动而且还要作角度改变,由仓内另一液压杠杆控制。它的方向永远指向飞行方向。副喷气管开口于主喷气管口附近。在需要减速时,此喷气口打开,喷射出的气流用来削减飞行动能,降低速度。同时主喷气管在液压杠杆作用下,喷气口逐渐朝下,直到垂直于地面。这之间气流以托住飞碟在速度降低时不下落。当飞行速度减到需要值或悬停时副喷气口关闭,若持续开着,则飞碟加速向后飞去,即倒飞。这时总旋转体也可减速,只要保证吸入的空气经喷气口喷出后,飞碟悬停需要高度;如持续减速,即可降落;如加速旋转,即可继续升空。再在主喷气管相对于主喷气口喷气方向两侧开两个小喷气口,如飞碟在高速减速时出现抖动,这两个喷气口打开可保证飞碟平稳减速;另外飞碟在高速飞行时,主喷气口不动,这两个喷气口打开任意一个,则飞碟就可以左右穿插飞行;飞碟在飞行中会遇到风力干扰,这两个喷气口喷出的气流可以平衡风力,修正飞碟的飞行轨迹;两个喷气口交替打开,飞碟可以作“之”形飞行,与主喷气口配合,可以大幅度缩小飞碟的转弯半径。以上是飞碟飞行控制系统的基本配置。至此传说中飞碟凌空悬停、稳如泰山,升降变换、神秘莫测,起伏飞行、应变无阻等一系列高超的飞行技能达到实现。总转动轴安装于飞碟正圆心处,为形状规则,大小相等或不等的两半腔状结构组合而成。它的功能是吸收发动机传输过来的动力,驱动总旋转体旋转吸入供压缩的空气,与腔状结构形成相对应的是比例一致、大小适中的空气压缩机。本压缩机与总转动轴装配后,在谐波传动器的传动下(其实它们是一起被装入总转动轴的)高效地压缩空气,形成高压空气流喷射出去,形成反作用力使飞碟升空、加速。从实际角度看,本转动轴的半径是比较大的,太小对发动机的功率、传动系统要求太高。即一定量的推力只有加大空气的流通量,而不是提高空气的流速。这样做还有一个更大的好处,那就是提高空气的流通量,可使飞碟四周的气压很低,它的飞行阻力就很小,更方便飞碟的起飞和加速。这就是飞碟能高速飞行且不会产生音爆的原因,它的结构决定了它的工作原理和飞行方式。为了更好、更形象、清楚的描述总转动轴的结构和作用,结合压缩机的构造来共同说明一下,因为它们是一个共同体。

本空气压缩机是轴流式,经谐波传动器吸收从总转动轴上传输过来的动力压缩吸入的空气。本压缩机可采用喷气式发动机的前半部分即涡轮风扇,为加强压缩效果,宜采用多级

结构,它们可以共用一根轴,也可以分开制造,再串联在一起。总转动轴与压缩机的传动及安装:压缩机制成后,与之相对应的总转动轴则成为与之相配套的腔状结构。靠近每级压缩机第一级叶片上方和上一级叶片下方转轴处用浮动轴承来固定。连接轴承与总转动轴为三根或数根高强度金属圆柱体,柱体一端中空,内衬螺纹以连接总转动轴,另一端外面带螺纹,连接轴承。由于压缩机强力地压缩空气,空气也将给压缩机转轴一个相对应的力,这个力有可能破坏谐波传动器的正常工作,这几根圆柱体的作用是消除这个力的不利影响,使压缩机在原位置稳定工作。

那几部压缩机共用一根轴,与之连接的轴承要分成两半制造,这样它们的润滑问题很容易解决。将此轴承铣成直径一定的通道,在与轴承相连接部位转轴横向铣两个孔,与主油路相通。这两个小孔不在一条水平线上,可在也可不在一条垂直线上,使油路中的油流向轴承和金属微粒离开轴承,回到油路,最后在静止状态下沉积到油路底部。轴承座要求严密。上下部油盖螺纹铣成和转轴转向相反,防止高速旋转时脱落,方便更换润滑油。

由于这种特殊结构,故总转动轴要分成大小相等或不等的两半,最后再合成一个整体。

基于飞碟的特殊结构和它的飞行方式,动力装置宜选择比较成熟的涡轴发动机,从安全角度考虑应该配置两台,再配置一部电机作启动兼发电用。它们放置在总转动轴附近。油箱就设在飞碟底部。对于飞碟的基本控制、操作等相关部件可采用现在成熟的飞机技术,军用还是民用,航空还是航天,它的内部及电子技术等许多方面配置都是不一样的,根据具体需要来具体设计。

以上就是关于整个碟形飞行器详细的构造。

碟形飞行器

[0001] 本专利申请是关于《碟形飞行器》的发明申请。

[0002] 碟形飞行器（以后简称飞碟）形如其名，外形系标准的扁圆锥体。立体底部为圆状平面体双层结构，高度根据实际需要而定，用来放置改变飞碟重心（调整平衡）的液压杠杆等其它控制部件。三部成 120 度相交汇（这的交汇不是指相连接，每根属于单独系统）于飞碟的重心处，长度略短于飞碟直径，因为飞碟的重心处属于总旋转体的工作范围，故这三根只能紧贴总旋转轴相交排列。具体设计安装时将本着最大利用，最有效分配液压力的原则。在圆心处，底部再设置一个半径适中的凹形体，大小及深浅则必须满足于便于安装喷气管并且能隐藏喷气管并保证喷气管喷出的气流刚好滑过碟体而不会吹向碟体，以产生最有效的推力。从底部至适当高处（根据飞碟直径，高度灵活掌握）设计成凸状球面体，以减小飞行时的气阻，同时也能产生飞机机翼的功能，因此飞碟在飞行时这里可产生一定的升力，在起飞或悬停状态时这里将产生巨大升力。球面体上部按水平方向向上作约 35 度角度延伸，在总旋转体斜坡体连接的中心处，留一个直径略大于总转动轴的孔，用来安装总转动轴。在整个飞碟的球面体处，设置一定数目且成对称状态的舷窗。

[0003] 飞碟总转动轴固定在底部圆心处，总转动轴将从球面体连接斜坡体的中心孔中穿过。本转动轴为中空结构（详细情况结合后面结构再述）。本转动轴顶部将留有 6 ~ 10 个（视飞碟大小而定）一定大小的圆柱体，沿转动轴截面外沿对称排列。如不设这几个圆柱体，可将空气压缩机转动轴延伸至总旋转轴的顶点处，在这里总旋转体与空气压缩机转轴相连接，接头处为滑动或浮动轴承。具体结构根据实用方便的原则来定。在总转动轴上部再安装一部总旋转体，形状和我们平常所用的雨伞相似，角度（坡度）基本与球面体延伸角度相同，总旋转体的半径基本与球面体斜坡长度相等，即总旋转体外沿垂直点与球面体在一条垂直线上，短于球面体坡长原则上可使飞碟飞临任何一物体面前，由于它飞行时会产生极强的空气流速，从安全角度考虑，不太坚固的物体不必这么做。如果为了吸入更多空气，使飞行的阻力更小，可长于球面体坡长，或加大总旋转体与球面体坡面的距离，即总转动轴那儿根圆柱体的高度。总旋转体内面设置和圆柱体数目相一致带一定弧度的叶片状结构物，其尾部留有一定的长度以更强烈地与总旋转体相连接，并且同总旋转体一样从顶部到边缘由厚到薄，以产生最小的离心力，确保整体稳固安全。

[0004] 总旋转体位于飞碟最顶端，它的作用是吸入足够量的空气以保证能产生足够大的推力、升力和最小的飞行阻力。具体构造、要求如下：

[0005] 离顶部固定点（即总转动轴顶部所留的那几根圆柱体，为便于说明问题，以六根圆柱体为例，当然为降低压缩机的破坏冲力，压缩机的转轴顶点可与总旋转体顶点连接）分为六等份 A, B, C, D, E, F, 边缘与 A, B, C, D, E, F 六点相对应也分为六等份 O, P, Q, R, S, T, 或者在 AB\BC\CD\DE\EF\FA 六段中心对应处六等份 O\P\Q\R\S\T, 则总旋转体内衬叶片形状连接点为 AP\BQ\CR\DS\ET\FO, 这六组叶片在总旋转体内侧扭曲成 30 度左右的角，以吸入空气。关于总旋转体与球面斜坡间距离，则根据转速、推力、气阻几个方面来确定：推力——速度——气阻——转速——吸入空气量——距离。

[0006] 总旋转体整体为圆锥盖状从顶点至边缘逐渐缩薄，内衬的六组叶片成上述弧度扭

曲状一定宽度（斜面体）其中与总旋转体相连处也加宽加厚并从顶部至边缘逐渐缩薄，这样做能保证它的整体强度足够大，离心力最小。其顶部亦固定在总转动轴的六根圆柱体上，其中六组叶片延伸至圆柱体时再延长一些，弯折下来后直接与总转动轴相固定，因为这六根圆柱体不一定能承受它整体的离心力。六根圆柱体之间为六个进气口，总旋转体吸入的空气从这里进入压缩机。

[0007] 飞碟在高速升空、飞行时与空气摩擦（就设计而言，只与微量空气摩擦，这是它高速飞行的先决条件，产生的热能也是微量的）会产生一定温升，将减弱它的机械强度，可在总旋转体外侧顶部固定几片叶片，作风扇用，同总旋转体同速转动，并可产生升力也可吹走热量。对于大气层内以水平飞行为主，只要解决顶部散热即可，像下面这样设计反而不好。下面主要针对强调垂直升降的优越性或单纯作垂直升降用的太空飞行器或作大型载重型飞行器，借鉴直升机的技术而设计。

[0008] 总旋转体顶部固定的叶片半径延长，叶片宽度将加大，同速转动后还为总旋转体提供足够量的空气（水平飞行可对前面空气进行压缩式吸入，在清除空气的同时又降低了飞行阻力）。而垂直升空时靠空气的自然补充太慢了，四周空气的高速补充，也容易吸入杂物造成安全隐患，为安全起见，这里还须设置一道防护网。既产生升力又吹散热量，一举两得。总旋转体转动吸入的空气将造成四周和顶部巨大的负压，喷气口喷出的高速气流产生的巨大推力以及由此气流建立的高压区，上下部巨大的气压差产生的升力，还有总旋转体、总转动轴及压缩机的旋转时产生的离心力，这三力叠加，飞碟很容易起飞、加速。原则上讲，一样的配置，飞碟半径越大，上下部气压差产生的升力就越大。

[0009] 在质量小而速度要求不是太高时可采用总转动轴兼输气通道和压缩机的工作腔的设计方案。下面这套方案也可用在中小型飞碟上，作高速战术飞行器用，即高速高机动性。作为大型战略飞行器、太空母舰及卫星发射、回收平台等，具有战略意义的航空、航天两用（兼设火箭发动机）飞行器时，这种方案不太可取，即总转动轴就不宜作空气压缩机的工作腔。因为要考虑到它的半径与质量、压缩机的压缩比及发动机的动力传递、高压空气的压力分配等实际问题。此时的飞碟半径在 15 米高在 20 米左右，甚至更大更高，在配备火箭发动机时质量将达到上百吨以上，此时的总转动轴就不堪重负了。下面这套方案可弥补这种缺陷，满足这种超重超大型飞碟的起飞、升空要求。

[0010] 总转动轴不变，只兼输气通道，主要动力传递发生转移。部分动力驱动总转动轴及总旋转体旋转以吸入足够量的空气保证压缩机有足够的空气以压缩以产生足够大的升力和推力，并保证水平飞行时前面有足够小的空气阻力，以保证飞碟快速加速、飞行的需要。总转动轴吸入的空气，其出气口与几部水平放置于碟身中的谐波传动的压缩机进气口相连接。本压缩机消耗绝大部分动力，以产生足够大的升力和推力。这里的喷气口有一个或几个均行，但都要遵循下面这个飞行控制要求。

[0011] 在总转动轴的尾部则安装的是喷气管，推力就从这里产生。在球面体凸出部分再开两个喷气口，两个喷气口设于两边，处于一条直线上，目的是为了产生一个最大的力，喷口方向与总旋转体旋转方向相反，用来平衡总旋转体旋转时产生的反向推力，作用与直升机的尾桨相同。

[0012] 喷气管在总旋转体尾部与压缩机压缩后的空气出口相连接，接头处为滑动轴承。本管必须具备能向任意方向、任意角度扭转、弯曲。下部为喇叭状喷气口，这截不必有韧性。

用来控制喷气管弯曲、转向的是一套液压杠杆。最大弯曲角度在 90 度或大于 90 度。本角度表示喷气口由垂直向下改变为垂直于侧面,在 90 度以内,能顺利升空并作水平飞行,大于 90 度便于急速下降。向左右旋转 360 度为一个比例减速齿轮组,本齿轮安装于飞碟底部凹形仓内,由一根传动轴传递发动机的动力经减速后驱动它左右旋转,从而控制整个飞碟的飞行方向。液压杠杆(伸缩杆)长度要求其控制喷气口喷出的气流(最大角度,即它的最大伸缩量,一根伸的最长,另一根则缩的最短)刚好滑过飞碟底部凹形仓边缘,即气流不能冲击飞碟本身,否则,飞碟将变得难以控制,并消耗了不必要的动力。这个长度要包含喷气管的半径。其一端连接在转向齿轮内侧固定点上,另一端则固定在喷气管靠近喷气口附近。本液压杠杆为两根,相对排列。液压油由专门线管输送,线管放在凹形仓内。液压杠杆与喷气管连接处为非圆形结构,与喷气口接头处角形一致,单个液压杠杆接头可制成本角形的一半。液压杠杆要向喷气管喷气方向最低偏离喷气管半径长,即液压杠杆不是直的而是直、弯形状,以免影响喷气效果,即喷出的气流不能碰到液压杠杆。两根液压杠杆连接后,正好包裹喷气管口外面的角形,两杆偏离部分互相平行。

[0013] 飞碟在高速飞行时则喷气口推力方向与飞行方向相反,在紧急情况下没有足够大的回旋空间时将变得十分危险,同时也不具备飞碟传说中的“骤停”,下面这种设计相当于刹车装置,可使飞碟在高速飞行状态下快速悬停下来。

[0014] 在主喷气口的对立面即飞行方向那边设置一个副喷气管,此喷气管不仅能随主喷气管在圆周内转动而且还要作角度改变,由仓内另一液压杠杆控制。它的方向永远指向飞行方向。副喷气管开口于主喷气管口附近。在需要减速时,此喷气口打开,喷射出的气流用来削减飞行动能,降低速度。同时主喷气管在液压杠杆作用下,喷气口逐渐朝下,直到垂直于地面。这之间气流以托住飞碟在速度降低时不下落。当飞行速度减到需要值或悬停时副喷气口关闭,若持续开着,则飞碟加速向后飞去,即倒飞。这时总旋转体也可减速,只要保证吸入的空气经喷气口喷出后,飞碟悬停需要高度;如持续减速,即可降落;如加速旋转,即可继续升空。再在主喷气管相对于主喷气口喷气方向两侧开两个小喷气口,如飞碟在高速减速时出现抖动,这两个喷气口打开可保证飞碟平稳减速;另外飞碟在高速飞行时,主喷气口不动,这两个喷气口打开任意一个,则飞碟就可以左右穿插飞行;飞碟在飞行中会遇到风力干扰,这两个喷气口喷出的气流可以平衡风力,修正飞碟的飞行轨迹;两个喷气口交替打开,飞碟可以作“之”形飞行,与主喷气口配合,可以大幅度缩小飞碟的转弯半径。以上是飞碟飞行控制系统的基本配置。至此传说中飞碟凌空悬停、稳如泰山,升降变换、神秘莫测,起伏飞行、应变无阻等一系列高超的飞行技能达到实现。

[0015] 总转动轴安装于飞碟正圆心处,为形状规则,大小相等或不等的两半腔状结构组合而成。它的功能是吸收发动机传输过来的动力,驱动总旋转体旋转吸入供压缩的空气,与腔状结构形成相对应的是比例一致、大小适中的空气压缩机。本压缩机与总转动轴装配后,在谐波传动器的传动下(其实它们是一起被装入总转动轴的)高效地压缩空气,形成高压空气流喷射出去,形成反作用力使飞碟升空、加速。从实际角度看,本转动轴的半径是比较大的,太小对发动机的功率、传动系统要求太高。即一定量的推力只有加大空气的流通量,而不是提高空气的流速。这样做还有一个更大的好处,那就是提高空气的流通量,可使飞碟四周的气压很低,它的飞行阻力就很小,更方便飞碟的起飞和加速。这就是飞碟能高速飞行且不会产生音爆的原因,它的结构决定了它的工作原理和飞行方式。为了更好、更形象、清

楚的描述总转动轴的结构和作用,结合压缩机的构造来共同说明一下,因为它们是一个共同体。

[0016] 本空气压缩机是轴流式,经谐波传动器吸收从总转动轴上传输过来的动力压缩吸入的空气。本压缩机可采用喷气式发动机的前半部分即涡轮风扇,为加强压缩效果,宜采用多级结构,它们可以共用一根轴,也可以分开制造,再串联在一起。总转动轴与压缩机的传动及安装:压缩机制成后,与之相对应的总转动轴则成为与之相配套的腔状结构。靠近每级压缩机第一级叶片上方和上一级叶片下方转轴处用浮动轴承来固定。连接轴承与总转动轴为三根或数根高强度金属圆柱体,柱体一端中空,内衬螺纹以连接总转动轴,另一端外面带螺纹,连接轴承。由于压缩机强力地压缩空气,空气也将给压缩机转轴一个相对应的力,这个力有可能破坏谐波传动器的正常工作,这几根圆柱体的作用是消除这个力的不利影响,使压缩机在原位置稳定工作。

[0017] 那几部压缩机共用一根轴,与之连接的轴承要分成两半制造,这样它们的润滑问题很容易解决。将此轴承铣成直径一定的通道,在与轴承相连接部位转轴横向铣两个孔,与主油路相通。这两个小孔不在一条水平线上,可在也可不在一条垂直线上,使油路中的油流向轴承和金属微粒离开轴承,回到油路,最后在静止状态下沉积到油路底部。轴承座要求严密。上下部油盖螺纹铣成和转轴转向相反,防止高速旋转时脱落,方便更换润滑油。

[0018] 由于这种特殊结构,故总转动轴要分成大小相等或不等的两半,最后再合成一个整体。

[0019] 基于飞碟的特殊结构和它的飞行方式,动力装置宜选择比较成熟的涡轴发动机,从安全角度考虑应该配置两台,再配置一部电机作启动兼发电用。它们放置在总转动轴附近。油箱就设在飞碟底部。对于飞碟的基本控制、操作等相关部件可采用现在成熟的飞机技术,军用还是民用,航空还是航天,它的内部及电子技术等许多方面配置都是不一样的,根据具体需要来具体设计。

[0020] 以上就是整个碟形飞行器基本结构的说明,根据具体要求再具体设计、装配。



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 101700809 A

(43) 申请公布日 2010.05.05

(21) 申请号 200910019057.5

(22) 申请日 2009.09.27

(71) 申请人 陈久斌

地址 255000 山东省淄博市张店区通济花园
6-2-502

(72) 发明人 陈久斌

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006.01)

B64D 27/16 (2006.01)

B64C 13/00 (2006.01)

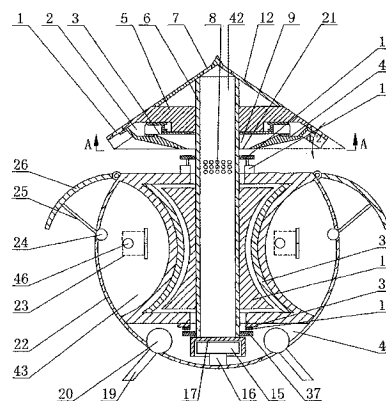
权利要求书 1 页 说明书 14 页 附图 5 页

(54) 发明名称

飞碟

(57) 摘要

一种飞碟,包括舱体、操控系、电气系、舱内设施和启动系,舱体上安装舱体运动方向调节装置和舱体旋转稳定调节装置,舱体上安装质能机,质能机包括飞轮轴、飞轮和气缸,飞轮轴与舱体连接,飞轮轴上安装飞轮,飞轮上设置线形粒子产生室,线形粒子产生室中部开设进气孔,飞轮外周安装多个气缸,气缸靠近飞轮轴端开设气缸进气口,气缸进气口与线形粒子产生室外周连通,气缸喷气方向与飞轮半径间夹角为 $\Phi 1$,气缸喷气方向与飞轮所在的垂直于飞轮轴的平面的夹角为 $\Phi 2$ 。它跟传说中的 UFO 飞行特点一样,可摆脱引力,可瞬间实现高速,可使用任意元素或暗物质为燃料,可实现燃料免费,可实现星系航行,可取代现有的一切交通工具,是一个终极交通工具。



1. 飞碟,包括舱体(22)、操控系、电气系、舱内设施和启动系,其特征在于:舱体(22)上安装舱体运动方向调节装置和舱体旋转稳定调节装置,舱体(22)上安装质能机,质能机包括飞轮轴(6)、飞轮(5)和气缸,飞轮轴(6)与舱体(22)连接,飞轮轴(6)上安装飞轮(5),飞轮(5)上设置线形粒子产生室(9),线形粒子产生室(9)中部开设进气孔(21),飞轮(5)外周安装多个气缸(2),气缸(2)靠近飞轮轴端开设气缸进气口(3),气缸进气口(3)与线形粒子产生室(9)外周连通,气缸喷气方向与飞轮(5)半径间夹角为 $\Phi 1$,气缸喷气方向与飞轮(5)所在的垂直于飞轮轴(6)的平面的夹角为 $\Phi 2$ 。

2. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:舱体运动方向调节装置包括方向板(26)和第一伸缩器(24),舱体(22)上安装方向板(26)和第一伸缩器(24),第一伸缩器(24)上安装第一伸缩杆(25),第一伸缩杆(25)一端与方向板(26)连接。

3. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:舱体旋转稳定调节装置包括调节板(23)、第二伸缩器(46)和摩擦装置,舱体(22)上安装调节板(23)和第二伸缩器(46),第二伸缩器(46)上安装第二伸缩杆(38),第二伸缩杆(38)一端与调节板(23)连接,摩擦装置包括主动摩擦器(14)、被动摩擦器(37)和摩擦控制器(36),飞轮轴(6)上安装被动摩擦器(37),舱体(22)上安装摩擦控制器(36),摩擦控制器(36)上安装主动摩擦器(14),主动摩擦器(14)与被动摩擦器(37)相对应。

4. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:气缸进气口(3)外沿与气缸内腔切线平行,气缸进气口(3)外沿与线型粒子产生室(9)内壁平齐。

5. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:气缸(2)内设置反应室(40)和喷气室(41),喷气室(41)进气部位横截面面积小于反应室(40)最大横截面面积,喷气室(41)内腔向飞轮(5)边沿开口扩张。

6. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:舱体(22)上设置进气控制装置(11),进气控制装置(11)与进气孔(21)相对应。

7. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:舱体(22)上安装磁力轴承(33),磁力轴承(33)上安装飞轮轴(6)。

8. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:飞轮(5)上设置锥形罩(12)。

9. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于:飞轮(5)上开设侧进气口(1)。

10. 根据权利要求1、2、3、4、5、6、7、8、或9任一项所述的飞碟,其特征在于:舱体(22)两端分别安装质能机,舱体(22)上下分别安装舱体运动方向调节装置。

飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及飞行器领域,具体是一种飞碟。

背景技术

[0002] 现有的飞行器主要有飞机、直升飞机、航天飞机、空间站、太空舱、火箭等,飞机存在很多缺陷,起降受多种条件限制,大部分无法垂直起降;能耗大;受特殊天气影响无法飞行等。航天飞机存在飞行速度低,无法实现星系航行,起降困难,进入大气层困难等缺陷。这些飞行器普遍存在维护使用成本高、造价高等问题。现有飞行器都不能潜水,现有飞行器基本无法利用核动力。

发明内容

[0003] 本发明提供了一种飞碟,它可以实现垂直起落,可以使用物质转化为能量的质能反应提供动力,飞行速度高,结构紧凑,飞行平稳。它飞行高度不限、飞行操控简单、空中飞行动作灵活、可在空中随意停顿、可利用空气中的各种元素作为燃料、可实现燃料免费、可利用太空中的氢原子、暗物质作为燃料,它安全性高、造价低、不受天气影响、全天候、垂直起降、起降不受条件限制、进入大气层容易、维护使用成本低,它同时可以潜海。

[0004] 本发明为了实现上述目的,通过以下技术方案实现:飞碟,包括舱体、操控系、电气系、舱内设施和启动系,舱体上安装舱体运动方向调节装置和舱体旋转稳定调节装置,舱体上安装质能机,质能机包括飞轮轴、飞轮和气缸,飞轮轴与舱体连接,飞轮轴上安装飞轮,飞轮上设置线形粒子产生室,线形粒子产生室中部开设进气孔,飞轮外周安装多个气缸,气缸靠近飞轮轴端开设气缸进气口,气缸进气口与线形粒子产生室外周连通,气缸喷气方向与飞轮半径间夹角为 $\Phi 1$,气缸喷气方向与飞轮所在的垂直于飞轮轴的平面的夹角为 $\Phi 2$ 。舱体运动方向调节装置包括方向板和第一伸缩器,舱体上安装方向板和第一伸缩器,第一伸缩器上安装第一伸缩杆,第一伸缩杆一端与方向板连接。舱体旋转稳定调节装置包括调节板、第二伸缩器和摩擦装置,舱体上安装调节板和第二伸缩器,第二伸缩器上安装第二伸缩杆,第二伸缩杆一端与调节板连接,摩擦装置包括主动摩擦器、被动摩擦器和摩擦控制器,飞轮轴上安装被动摩擦器,舱体上安装摩擦控制器,摩擦控制器上安装主动摩擦器,主动摩擦器与被动摩擦器相对应。气缸进气口外沿与气缸内腔切线平行,气缸进气口外沿与线型粒子产生室内壁平齐。气缸内设置反应室和喷气室,喷气室进气部位横截面面积小于反应室最大横截面面积,喷气室内腔向飞轮边沿开口扩张。舱体上设置进气控制装置,进气控制装置与进气孔相对应。舱体上安装磁力轴承,磁力轴承上安装飞轮轴。飞轮上设置锥形罩。飞轮上开设侧进气口。舱体两端分别安装质能机,舱体上下分别安装舱体运动方向调节装置。

[0005] 质能机利用一个从中心到外围转速递增的涡流场为质能机供给粒子,同时稳定了粒子,使粒子外形成为线形。利用另一个从外围到中心转速递增的涡流场切割线形粒子,使线形粒子在涡流中心被切割破坏释放能量,利用该涡流屏蔽能量,实现内冷却,同时实现一个从外围到中心转速递增的螺旋喷射气流,减轻了气流与缸壁摩擦,提高了喷射速度和喷

射推力。利用飞轮旋转使质能机产生的喷射气流形成一个从外围到中心转速递增的螺旋喷射气流场,保护了舱体,提高了喷气速度,利用该螺旋喷射气流场屏蔽引力场,稳定舱体,改变飞碟运动方向。

[0006] 本发明的优点在于:它充分利用了圆周运动,利用了场的作用,利用了陀螺的稳定性,飞行高度可高可低;可以实现垂直起降;操控容易,飞行稳定;飞行噪音很小,几乎没有噪音;质能机高速旋转,可以实现多种物质转化为能量的质能反应,飞碟动力大幅提高;飞行速度高;速度可快可慢;结构简单;变向灵活;安全性高;燃料无成本;可潜海、可摆脱引力场、可瞬间实现高速等优点。

附图说明

[0007] 附图 1 是本发明实施例之一的主视结构示意图;附图 2 是附图 1 中 A-A 向剖视结构示意图;附图 3 是附图 2 中 B-B 向剖视放大结构示意图;附图 4 是附图 1 的俯视结构示意图;附图 5 是本发明双动力结构的主视结构示意图;附图 6 是附图 5 中 I 部局部放大示意图。

具体实施方式

[0008] 本发明的主体结构是:飞碟,包括舱体 22、操控系、电气系、舱内设施、和启动系,舱体 22 上安装舱体运动方向调节装置和舱体旋转稳定调节装置,舱体 22 上安装质能机,质能机包括飞轮轴 6、飞轮 5 和气缸,飞轮轴 6 与舱体 22 连接,飞轮轴 6 上安装飞轮 5,飞轮 5 上设置线形粒子产生室 9,线形粒子产生室 9 中部开设进气孔 21,飞轮 5 外周安装多个气缸,气缸靠近飞轮轴端开设气缸进气口,气缸进气口与线形粒子产生室 9 外周连通,气缸喷气方向与飞轮 5 半径间夹角为 $\Phi 1$,气缸喷气方向与飞轮 5 所在的垂直于飞轮轴 6 的平面的夹角为 $\Phi 2$ 。

[0009] $\Phi 1$ 的最佳值范围在 55.62° - 68.76° 之间,可以帮助克服一部分离心力,用以抵消大部分高速旋转产生的巨大离心力,可以实现高速旋转,不必担心飞轮 5 被离心力分离,可以降低对飞轮材料的要求。

[0010] 气缸喷气方向与飞轮 5 所在的垂直于飞轮轴 6 的平面的夹角为 $\Phi 2$, $\Phi 2$ 为非零角,角度太大会妨碍质能机的转速, $\Phi 2$ 的最佳值范围是在 10° - 34.38° 。角度越小使质能机转速越容易提高,角度合适飞碟形成的螺旋推进的喷气具有更高的转速,可以提高推力和推进速度。

[0011] 舱体 22 直径可大于飞轮 5 直径,但不要太大,太大不利于操控。舱体 22 直径大小以气缸喷出的气体喷不到舱体 22、舱体 22 的上沿紧挨着气缸喷出的气体的边缘、方向板 26 展开时可以阻挡气缸喷出的气体为好。舱体 22 最佳结构为球形,球体越圆越好,外部越光滑越好,可以减少对喷射气流的影响,减少飞行阻力。

[0012] 舱体 22 内空间可以分为内舱 43 和底舱 44,内舱 43 高度可以设计成舱体 22 直径的 0.618 倍。小型飞碟内舱 43 高度根据需要尽量加高,充分利用空间,使它发挥最大作用。大型飞碟可以把内舱 43 做成多层的,内舱 43 可以做成多房间结构。

[0013] 可以在内舱 22 与飞轮 5 之间的空间里安装进气控制装置 11。飞轮轴 6 贯穿整个内舱 22,它在舱体 22 中间,它外面要套上隔离套管 49,这样它旋转就不会影响到舱内了,同

时套管也起到对舱体 22 的密封作用。

[0014] 飞轮轴 6 与舱体 22 之间安装轴承,为了提高承载能力,可以安装多个轴承,可在套管内注入润滑油润滑轴承。轴承也可以选用磁力轴承 33,可大大提高飞轮转速,使用磁力轴承 33 时也可以利用磁力轴承外部磁体替代隔离套管 49,可以节省空间,缺点是无法隔离磁场,强磁场会使舱内铁器吸到磁力轴承上难以取下。

[0015] 舱体 22 根据不同的飞行要求选用不同的材料,普通的甚至可以用工程塑料,或高强度的发泡塑料一次成型,内部设龙骨,舱门也用它,加一些密封措施即可,稍高级一点的可以用现在的飞机的壳体材料。需要进行航天的飞碟的舱体 22 可以用现在的航天飞行器的外壳材料。

[0016] 它的舱体 22 内部设施简单的可以跟小汽车差不多,高级的跟飞机一样,航天的用航天飞行器标准即可。舱体 22 直径两米,就可以载客 4-5 人。可以把舱体 22 上部区域以及底舱充分利用,使内舱高度可以使人座进去。普通飞碟一般舱体直径 2--3 米即可,做到十米以上的为中等飞碟,可以取代现有的所有的飞行器,一百米以上的就是大型飞碟,可以作为航天母船,可以取代空间站。舱体直径也可以做的小于一米,舱体直径也可以做得更小,可以用于一些其它领域。

[0017] 飞轮 5 材料可以用碳纤维等高强度的材料,这样飞轮 5 直径可以做得很大。普通飞碟用一般材料即可。飞轮 5 上方的面要做成 111.24 度弧面。这个角度使飞碟无论平飞或者立飞,飞轮 5 所受的阻力基本都一样,这有利于飞碟的飞行平稳。

[0018] 舱体运动方向调节装置位于舱体 22 的外侧上方,包括方向板 26 和第一伸缩器 24,舱体 22 上安装方向板 26 和第一伸缩器 24,第一伸缩器 24 上安装第一伸缩杆 25,第一伸缩杆 25 一端与方向板 26 连接。舱体 22 可以安装多个方向板 26,一般设置 3 个或者 4 个就可以,方向板 26 要均匀分布在舱体 22 上,方向板 26 是弧面结构,方向板 26 要用耐温材料,方向板 26 的上沿与舱体 22 的上边平齐,方向板 26 可以在飞碟飞行时保持飞行稳定,通过调节各个方向板 26 的位置可以改变飞碟的飞行方向。第一伸缩器 24 通过控制第一伸缩杆 25 的伸缩来控制方向板 26 的位置,从而改变飞碟的飞行方向,第一伸缩器 24 由飞碟的控制系统控制。

[0019] 舱体 22 上可以安装 4 个方向板 26,均匀的分布在舱体的四个方位。不需改变方向时,方向板 26 紧贴舱体 22,闭合在舱体 22 上时舱体 22 外壁是一个圆滑的球面。方向板 26 上边缘有轴与舱体 22 连接,轴与飞轮轴 6 垂直。第一伸缩器 24 用中央操控系统来控制,可以用操控杆来控制,可以用一套电路系统由操控杆发出指令,第一伸缩器 24 接收指令后完成对第一伸缩杆 25 的伸缩。调整方向板 26 的开合角度会对舱外涡流气旋产生影响,就会改变整个飞碟的运动方向。

[0020] 方向板 26 也可以做成三块,均匀的分布在舱体 22 的三个方位上,方法基本与设置 4 块方向板 26 相同,优点是在飞碟平飞时不影响视线。

[0021] 为了避免方向板阻挡视线,也可以将方向板 26 设计成平移式的,可以将方向板 26 安装在舱体 22 上方,在舱体 22 上方设制滑道,第一伸缩器 24 控制第一伸缩杆 25 使方向板 26 沿舱体 22 横截面半径方向来回滑动即可,本方案缺点是造价稍高一些。

[0022] 质能机一旦点火,就会在舱体 22 周围产生一个涡流气旋,涡流气旋的旋转方向与飞轮 5 的旋转方向正好相反,涡流气旋向舱体 22 下方产生推力,同时涡流气旋作用于舱体

22,使舱体 22 产生一个与涡流气旋旋转方向相同的扭力,这个扭力方向与飞轮 5 旋转扭力方向相反,这两个相反的扭力可以带动发电机的工作,同时可以利用它来调节舱体 22 的稳定性,使舱体 22 不会旋转起来。

[0023] 为了更好的利用这两个扭力,在舱体 22 上设置舱体旋转稳定调节装置,舱体旋转稳定调节装置包括调节板 23、第二伸缩器 46,舱体 22 上安装调节板 23 和第二伸缩器 46,第二伸缩器 46 上安装第二伸缩杆 38,第二伸缩杆 38 一端与调节板 23 连接,第二伸缩器 46 通过控制第二伸缩杆 38 的伸缩来控制各个调节板 23 的位置,从而保证舱体 22 的平衡。

[0024] 可以在舱体 22 外安装多个调节板 23,可以安装三个或四个调节板 23,调节板 23 均匀的分布在舱体 22 的各个方位。每一块调节板 23 就像一扇门,它处在舱体 22 中部,分布在舱体的腰线上。调节板 23 是一个弧面结构的,调节板 23 的弧度与舱体 22 弧度一样,调节板 23 要能够紧贴舱体 22。调节板 23 紧贴舱体 22 后整个舱体 22 是一个圆滑的球体。它的高度可以是内舱高度的 0.382 倍,宽度可以是舱体 22 圆周长的四分之一的 0.382 倍比较好一些。

[0025] 调节板 23 可以开和,调节板张开,涡流气旋对它的外面产生一个与涡流气旋旋转方向相同的推力,使来自涡流气旋的扭力对舱体 22 的作用力加大;调节板 23 闭合作用力变小。调节板 23 的开合边连接第二伸缩杆 38,第二伸缩杆 38 再连接第二伸缩器 46 来控制第二伸缩杆 38,可以用一套电路系统由操控杆发出指令,第二伸缩器 46 接收指令后完成对第二伸缩杆 38 的伸缩。转轴边连接舱体 22,两个角上有轴与舱体 22 连接。从转轴边到开合边的方向与涡流气旋旋转方向相同。

[0026] 调节板 23 也可做成伸缩式的,伸缩式的调节板 23 的平面与飞轮轴 6 和舱体 22 横截面半径平行,用第二伸缩器 46 控制调节板 23 的伸缩即可,调节板 23 伸出,使舱体 22 受到的来自舱外气旋的扭力加大,收缩扭力变小。这种伸缩式的调节板 23 的结构占用空间大,制造成本高。

[0027] 为了更好的稳定舱体 22,在飞轮轴 6 与舱体 22 之间安装一个摩擦装置,摩擦装置包括主动摩擦器 14、被动摩擦器 37 和摩擦控制器 36,飞轮轴 6 上安装被动摩擦器 37,舱体 22 上安装摩擦控制器 36,摩擦控制器 36 上安装主动摩擦器 14,主动摩擦器 14 与被动摩擦器 37 相对应。可以采用近似于汽车刹车,如叠刹、鼓刹装置的结构。当舱体 22 沿涡流气旋旋转方向转动时,就启动摩擦装置,利用飞轮 5 的扭力来校正舱体 22,当舱体 22 沿涡流气旋旋转反方向转动时,就关闭摩擦装置,把调节板 23 张开,从而加大来自涡流气旋的扭力,利用涡流气旋的扭力来校正舱体 22,使舱体 22 停止转动。

[0028] 调节板 23 与摩擦装置的交替作用就实现了舱体 22 的稳定。一般情况很少启动摩擦装置,用调节板 23 即可调节舱体 22 的稳定,因为摩擦装置会磨损,特别是高速旋转对它的磨损更加严重,发电机本身就起到一个摩擦装置的作用,主要用它来取代大部分的摩擦装置的工作,摩擦装置只在特殊情况下用,比如方向板 26 大幅张开时、飞碟加速运行时、舱体 22 突然受到气旋影响时等。

[0029] 飞碟升降可以用调整质能机转速来控制,用油门来控制飞轮转速。方向板 26 由操控杆控制,操控杆可以前后左右随意摆动,可以把操控杆做成杆式,用右手来控制,左手控制调节板 23 与摩擦装置,向左摆舱体 22 向左转,向右摆舱体 22 向右转。如果启动摩擦装置舱体 22 向左转的话,那么向左摆就启动摩擦装置,向右摆启动调节板 23,可以设计成方

向把式或方向盘式操控杆,用方向把或方向盘的转动来控制舱体旋转稳定调节装置,用方向把或方向盘的转轴的摆动来控制舱体运动方向调节装置。用脚来控制油门,也可以用一些更先进的操控设备来控制它们。可以用电脑系统来自动驾驶,可以用雷达,卫星定位等航空技术,飞碟会更加完美,雷达发射器可以装在舱体 22 的腰线上。

[0030] 舱门安装在方向板 26 下方或调节板 23 区域,可以直接把调节板 23 安装在舱门上,在舱体 22 的空闲区安装舷窗,小型飞碟的操控台可以用摄像头以及雷达系统在屏幕上观看舱外情况,透过舷窗也可以观察到一部分舱外情况,在起降时有用,大型飞碟舷窗会很大,可以直接利用舷窗观察到更多的舱外情况。

[0031] 为了方便飞碟起降,在底舱 44 下部舱体 22 上安装起落架伸缩器 20,起落架伸缩器 20 上安装起落架 19,飞行时起落架伸缩器 20 将起落架 19 收进舱体 22 内,降落时起落架伸缩器 20 将起落架 19 伸出舱体 22 外。为了保证飞碟平稳起降,飞碟上可以安装三根可以伸缩的起落架 19,在飞碟降落时可以起到缓冲作用,可以使飞碟平稳的起落。起落架 19 上也可以安装轮子以及传动装置,这样飞碟就可以在地面上运动,不过造价会提高。

[0032] 本发明实施例之一的结构是:质能机的结构是:飞轮 5 上设置线形粒子产生室 9,线形粒子产生室 9 中部开设进气孔 21。气缸采用的是喷气气缸 2,在飞轮 5 外周安装多个气缸 2,气缸上开设进气口 3,气缸进气口 3 与线形粒子产生室 (9) 外周连通,气缸进气口 3 外沿与气缸内腔切线平行,气缸进气口外沿与线型粒子产生室内壁平齐。

[0033] 线形粒子产生室 9 进气部位直径小于出气部位直径。线形粒子产生室 9 的中心轴线与飞轮 5 中心轴线在一条直线上,进气孔 21 的中心与飞轮 5 中心轴线在一条直线上。线形粒子产生室 9 内腔尽量做的中心区厚一些,边缘尽量做得薄一些,这样可以进一步提高线形粒子产生室 9 边缘的气体压力。

[0034] 线形粒子产生室 9 可以与飞轮 5 制作成一体,也可以制作成分体的。可以将飞轮 5 设计成空心的,利用空心部位作为线形粒子产生室 9。

[0035] 气缸 2 内设置反应室 40 和喷气室 41,喷气室 41 进气部位横截面面积小于反应室 40 最大横截面面积。反应室 40 与喷气室 41 之间有缩小的喷气口,喷气室 41 开口扩张,喷气室内腔向喷气方向内径逐渐加大,喷气室开口逐渐扩张可以更好的提高喷气速度,提高能量利用率。

[0036] 气缸 2 上下两侧边沿设置基座 48。气缸 2 内壁要制作的线条流畅,形成流线状,特别是喷射口处更要线条流畅,使气流运动顺畅,减轻磨损。内壁上可以开设与气缸 2 内气流前进方向呈倾斜角度的螺纹,螺纹深度和宽度可以选择 1-3 毫米。螺纹可以加剧涡流气旋外围的转速递减,可以提高涡流气旋中心的相对转速,同时在缸壁与涡流气旋之间形成一层气体保护层,可减轻内壁磨损。

[0037] 为了更好的散热,气缸 2 外壁可以设置螺纹或散热片。为避免高速旋转造成的气流速度太快对线形粒子产生室 9 内壁等处的摩擦,可以在它们内壁上设置跟气流方向呈倾斜角度的螺纹,螺纹会在内壁表面产生一层气体保护层,可以大大减轻摩擦。

[0038] 气缸 2 可以用各种材料,通常情况下,使用一般的发动机缸体材料即可,缸体可以采用铸造工艺一次成型;也可以使用耐温高强陶瓷材料,可大大提高使用寿命,对条件要求高的,气缸 2 外部可以再包裹金属或碳纤维等高强材料来加强强度。也可以在气缸 2 外设置一个桶状套,桶状套用高强材料。

[0039] 本发明常用的气缸 2 内腔的中轴线为圆弧线,气缸 2 的出气端与飞轮 5 并齐的话,气缸 2 内腔中心轴线的弧度可以跟飞轮 5 边沿的弧度相同,气缸 2 内腔中心轴线的弧度可以选择多种弧度。安装时只需以气缸 2 顶部中心轴线为轴心扭转气缸 2 即可调整喷气方向与飞轮所在的垂直于飞轮轴的平面的角度。气缸 2 内易于形成涡流,易于喷射。

[0040] 反应室 40 喷气口面积小于进气口面积为好,喷气口面积小于进气口面积有利于提高反应室 40 压力,可以根据不同的需要选用不同的喷气口与进气口的面积比例大小。进气口 3 面积与喷气口面积的最佳比例范围为 1 : 0.618-1 : 1。反应室进气口面积与反应室喷气口面积的最佳比例为 1 : 0.618。反应室喷气口直径与反应室最大横截面直径比例可选择 0.382 : 1,反应室中心轴线的长度与喷气室中心轴线的长度比例可选择 0.618 : 0.382,喷气口面积小于进气口面积有利于提高反应室压力。

[0041] 气缸 2 的喷气端与飞轮 5 并齐为最佳,气缸 2 内腔中心轴线的长度可以是飞轮半径的 0.618 倍,气缸 2 内腔横截面的直径可以是气缸 2 内腔中心轴线长度的 0.382 倍,喷气室内腔中心轴线的长度可以是气缸 2 内腔中心轴线的 0.382 倍,这样可以使气缸 2 与飞轮的大小比例协调,也使气缸 2 自身的粗度与长度比例协调。

[0042] 气缸内腔横截面呈圆形,气缸靠近飞轮轴端开设进气口 3,线形粒子产生室 9 外周与气缸进气口 3 连通,气缸进气口 3 外沿与气缸内腔切线平行,气缸进气口 3 外沿与线形粒子产生室内壁平齐,可避免质能机高速旋转时产生气流震荡,可使气体在飞轮旋转产生的惯性作用下被切入气缸内,在气缸内形成一个从外围到中心转速递增的涡流气旋。飞轮转速越高越有利于气缸内形成涡流,越可以提高气缸内涡流的旋转速度。

[0043] 气缸的进气口 3 横截面可以选用长方形或等腰梯形,长方形的长边或等腰梯形的高与气缸中心轴线平行,它们的长度可以选择反应室中心轴线的 0.382 倍,有利于气缸内形成涡流。

[0044] 为了提高强度,提高抗离心力能力,可以安装紧固板 45,它的边缘到达气缸 2 部位,盖在气缸 2 上方,将紧固板 45 与飞轮连接在一起,形成一个整体,气缸被夹在线形粒子产生室与飞轮之间,使整个装置更牢固。

[0045] 启动系包括电源、开关、电路、起动机、传动装置等,质能机需要借助启动装置启动,获取初始旋转速度,启动装置可以直接安装在飞轮轴 6 上,启动装置带动飞轮轴 6 旋转,从而为质能机提供初始转速。

[0046] 本实施例中,首先启动启动装置使飞轮 5 旋转,随着飞轮 5 旋转达到一定速度后,空气会自动吸入进气孔 21,气体在线形粒子产生室 9 中自动形成一个从中心到外围转速递增的涡流气旋,使线形粒子产生室 9 边缘的气体压力提高,使气体在离心力的作用下,经进气口 3 进入气缸 2 的反应室 40,在反应室内形成一个从外围到中心转速递增的涡流气旋,气体会全部进入涡流气旋中心。

[0047] 当飞轮 5 达到一定转速,气缸 2 中可以实现质能反应,产生超高动力。质能机可以使用任何一种元素作为燃料,可以直接燃烧空气,让空气中的元素发生质能反应,可以让氢元素发生质能反应,可以用真空中的暗物质作为燃料,这一点在宇宙飞行中很重要。

[0048] 工作原理:飞轮高速旋转,使气缸内涡流气旋也沿立面轴高速旋转,飞轮转一圈,涡流气旋也沿立面轴转一圈,就好像月球围着地球旋转一样,月球公转一圈同时也自转一圈,飞轮带动气缸旋转就使缸内涡流气旋围着飞轮轴公转,它公转一周同时也沿立面轴自

转一周,使涡流气旋同时具有一个涡流气旋自身具有的平面旋转扭力和一个公转造成的自转所产生的立面旋转扭力,涡流气旋中的粒子也象月球一样受到公转一周同时自转一周的旋转扭力,这两种力相互作用对粒子会产生分离作用。

[0049] 当飞轮转速达到一定转速时,线形粒子产生室中的从中心到外围转速递增的涡流场的转速与飞轮转速同步,使涡流场的转速很高,该涡流中心旋转轴端可产生吸力,可使物体自动吸入涡流中心后快速向涡流外围甩出。涡流场中的每一个点相互之间都存在相对运动,运动使每个点相互之间产生相互作用力,涡流场对涡流中的物体存在一个切割、分离的旋转揉搓摩擦力,这个力随涡流转速的提高同步提高,会把气体分子分离成原子,把原子搓成线形。气体分子、是个柔性空间,有弹性,很容易被变形、分离,原子也是个柔性空间,很容易被变形,所有的微观粒子都具有类似的特点。

[0050] 质能机转速达到一定速度时,粒子从进气孔进入质能机的线形粒子产生室后,受高速涡流影响,粒子向涡流外围的运动过程中,受涡流场的影响使粒子自身的场被突然加速旋转,这种突然加速的加速度达到一定程度时会打破粒子自身场的平衡,使粒子外形发生变化。

[0051] 涡流内粒子的运动速度离飞轮轴心越远线速度越快,涡流中心到涡流外围相邻的粒子之间存在一个旋转揉搓摩擦力,粒子向涡流外围的运动过程中会受到一个来自涡流的旋转搓揉摩擦力,就像用手搓揉面团一样,使静态的粒子被快速的揉搓变成旋转的线形粒子,线形粒子的长轴在质能机旋转作用下始终保持与飞轮轴平行,线型粒子以长轴为旋转轴高速旋转,转速与飞轮转速同步。线形粒子产生室既是一个涡流产生室也是一个线形粒子产生器,它的作用主要是使粒子外形成为线形。

[0052] 当线形粒子进入气缸中涡流气旋中心区时,会被涡流气旋切割,涡流气旋是一个从外围到中心转速递增的涡流气旋,不同半径的圆圈的线速度不同,使相邻的圆圈之间产生相互摩擦,同时这个涡流气旋的旋转轴与线形粒子产生室中的涡流气旋的旋转轴存在一个交叉角度,线形粒子的长轴正好与涡流旋转轴近乎垂直相交,使粒子被涡流气旋切割,会使粒子分离,发生质能反应,使物质转化为能量。

[0053] 粒子内存在运动,存在运动着的更小的物质,当粒子结构被破坏时,这些运动着的更小的物质,突然改变了运动方向,有一部分运动着的更小的物质相互之间发生了碰撞,导致运动着的更小的物质突然被减速了,导致释放出能量。运动的物体的速度突然降低时会向外部释放能量。

[0054] 最小的粒子是介于存在和不存在之间的脉动的元,它也是个空间结构,它就是俗称的齐点,它是空间内最小的单位。所有的可见粒子都是由元以各种不同的凝聚态凝聚成的,由元构成了不同结构的流体场。当粒子结构被破坏后,流体场消失了,化为向各个方向运动的众多的元,这些元向一定的方向运动就构成了能量流,直接表现为力。

[0055] 飞轮达到一定转速时可以点燃质能反应,首先可以实现高原子量物质的质能反应。一旦点燃质能反应,即可关闭启动系,质能机转速会快速提高,质能机气缸中的涡流旋转的转速与飞轮转速同步提高,进入气缸的物质会被自动卷入涡流中心,就像水的漩涡一样。

[0056] 气缸中涡流气旋中心温度压力会更高,由于涡流的屏蔽作用,使能量难以传递到涡流外围,使缸壁所受的温度和压力没有多大变化,随着转速的进一步提高,质能反应会加

剧,会使各种物质都可以发生质能反应,再加速会实现氢原子的质能反应,那时质能机喷出的就是由中微子、夸克类、元等更小的粒子构成的能量流。

[0057] 高压流体从喷气室喷出,形成推力,推动飞轮旋转。飞轮外缘也形成一个从外围到中心转速递增的涡流气旋,这同样可以大大降低质能机的喷气噪音。整个质能机工作起来没有轰鸣声,质能机也没有振动、抖动等。

[0058] 热带风暴、台风、龙卷风、水流的漩涡等都是一个从外围到中心转速递增的涡流,该涡流都具有三个环区,从涡流中心向外依次是:旋转轴区域的柱状低压区、环筒状高压区、环筒状低压区。柱状低压区产生一个向外的斥力,环筒状低压区产生一个向内的引力,引力和斥力共同作用产生了压力,产生了环筒状高压区。

[0059] 台风的三环结构可以说明问题,水的漩涡最明显,最直观,最容易观察到,水的漩涡中心是空腔区,该区域压力也相应的最低,空腔区周围的水流速度最高,该区域的压力也相应的最高,越往漩涡外围水流的速度越低,压力也相应的越低,质能机气缸内的涡流就像一个水流的漩涡,所不同的是:该漩涡转速更高,质能机实现质能反应时已达到超流态。

[0060] 当线形粒子进入气缸中涡流中心的环筒状高压区时,会被涡流切割:气缸内是一个从外围到中心转速递增的涡流,涡流中的每一个点相互之间都存在相对运动,运动使每个点相互之间产生相互作用力,涡流对涡流中的物体存在一个切割、分离的力,这个力随涡流转速的提高同步提高,同时这个涡流的旋转轴与线形粒子产生室中的涡流场的旋转轴存在一个近乎垂直的交叉角度,线形粒子的长轴正好与气缸内涡流旋转轴近乎垂直,线形粒子本身在高速旋转,线型粒子旋转轴与飞轮轴平行,旋转轴不易翻滚,旋转的陀螺不易翻滚掉个,使线形粒子更易被气缸内涡流切割,很容易使线形粒子分离,使线形粒子结构被破坏掉,发生质能反应。

[0061] 质能反应在涡流中心环筒状高压区发生,涡流可屏蔽能量,质能反应与气缸壁不直接接触,不会对质能机产生任何影响,就像太阳上的剧烈质能反应不会影响到地球一样。

[0062] 一旦点燃质能反应,质能机转速会快速提高,气缸中涡流中心环筒状高压区的温度压力会快速提高,能量集中在涡流中心环筒状高压区爆发,涡流中心旋转轴区域的柱状低压区形成能量通道,能量沿该通道紧贴环筒状高压区内壁直接喷出,能量通道进一步避免了能量向涡流外围运动,气缸反应室喷气口的逐渐收缩更加剧了能量向环筒状高压区内壁运动,促使能量沿涡流中心旋转轴区域的柱状低压区喷出,避免了缸壁受到能量冲击。

[0063] 涡流外围环筒状低压区内所有的点都向涡流中心运动,涡流外围环筒状低压区可以改变向涡流外围运动的能量的运动方向,可化解向涡流外围运动的能量。涡流可起到对能量的屏蔽作用,使能量难以传递到涡流外围,使缸壁所受的温度和压力没有多大变化。

[0064] 随着质能机转速的进一步提高,涡流转速同步提高,涡流对能量的屏蔽能力同步提高,涡流中心环筒状高压区温度压力同步提高,涡流中心环筒状高压区对线形粒子的切割能力同步提高,质能反应会加剧,会使各种元素依据原子量由高到低都可依次发生质能反应。

[0065] 不需要很高的飞轮转速,原子是被旋转加速度的作用影响变为线形的,一个静态的原子突然进入一个转速为几万转每分钟的场内,它所受到的旋转加速度是非常大的,势必会改变它的场的平衡,使原子外形发生改变,被搓成线形。

[0066] 质能反应的点燃是缓慢点燃,不是瞬间爆燃,不必担心安全问题。从外围到中心转

速递增的涡流屏蔽能量,使气缸壁所受的温度和压力始终不会太高,再加上气缸外壁的自然冷却,使气缸壁温度始终维持在一个稳定的范围内,使气缸不会被破坏。

[0067] 旋风外围可以将物体卷入旋风内,气缸内气旋跟旋风很相似,紧贴气缸的气体会被卷入气旋中,使气缸内壁处的气体压力很低,气缸内涡流转速很高时,甚至形成负压。温度和压力成正比,气缸内涡流转速很高时,气缸内壁的温度和压力很低,气体温度甚至是常温的。

[0068] 热能通过辐射传递到气缸内壁后,被不断卷入涡流的气体带走,使气缸内壁温度不会上升,热对流的传热方向与气流运动方向同向,热传导的传热速度远远低于气流运动速度,所以热量不断地被卷入涡流的气体带走,带入涡流中心,使缸壁保持相对低温。传统冷却一般都采用外冷却,通过对缸体外壁冷却,通过缸体传递热量,实现热平衡,造成了能量的大量损耗,也造成了缸壁的烧损,使缸内温度受材料限制无法实现更高的温度。本质能机实现了缸壁的内冷却,避免了缸壁烧损,解决了超高温环境的控制难题,解决了缸体材料承热问题。

[0069] 气缸喷气室开口扩张,使气缸喷气室内壁更容易形成一个负压区,甚至形成一个真空层,可以很好的隔离热能,所以喷气室内壁的温度也不会高。气缸喷气口内壁处的气体压力也不高,跟反应室内壁处的压力差不多。

[0070] 本实施例质能机使用空气作为燃料,为了控制质能机,在舱体 22 上设置进气控制装置 11,进气控制装置 11 与进气孔 21 相对应,进气控制装置 11 一般安装在舱体 22 上,进气控制装置 11 上设置伸缩器,伸缩器上安装密封板 10,伸缩器受操控系统控制,伸缩器要使密封板 10 上下移动时保持稳定。

[0071] 伸缩器与密封板 10 之间要安装磁力轴承或其它可以承受极高转速的轴承装置,使密封板 10 可以高速旋转。在密封板 10 上做一个错台,磁力轴承套 33 在错台上即可,这样磁力轴承之间的间隙就对密封板 10 的密封毫无影响了,磁力轴承 33 内外磁体之间要设计成斜面或弧面或槽状的,使它可以承受与磁力轴承 33 旋转轴平行的力,保证密封板 10 可以上下移动。

[0072] 当密封板 10 向进气孔 21 靠近时,质能机进气量变小,使质能反应强度降低,控制密封板 10 即可控制质能机的转速和功率,密封板 10 全部把进气孔 21 封死后,密封板 10 可以随着飞轮 5 高速旋转同时实现停火。

[0073] 密封板 10 套在飞轮轴 6 上,随飞轮轴 6 同步旋转,并且可以沿飞轮轴 6 上下滑动,与飞轮轴 6 之间不能有间隙,用密封油使相互之间既可以来回滑动又可以使相互之间的间隙密封,密封板 10 上面再装磁力轴承,磁力轴承连接伸缩器,伸缩器要加大回缩力,使密封板 10 一旦与进气孔 21 密封后可以再分离,因为高速旋转的的进气孔处会产生一个很大的吸力,一旦密封板 10 与进气孔 21 接触后会很难分开,会出现空中熄火,为避免发生这种情况,必须使密封板 10 与进气孔 21 再分离,所以要加大伸缩器的回缩力,同时进气孔 21 也要加固,使进气孔 21 不会随密封板 10 活动。为了更好地实现分离,可以将密封板 10 设计成强磁体,进气孔 21 周围也装一圈强磁体,它们在磁场作用下就不会轻易合在一起了。

[0074] 由于飞轮 6 的转速高,尤其是在实现质能反应时,转速非常高,因此舱体 22 上需要设置能够承载高转速的轴承,可以采用磁力轴承 33 或其它形式的高速轴承或多种高速变速装置。在舱体 22 上设置磁力轴承 33,磁力轴承 33 上安装飞轮轴 6,飞轮轴上可以设置两

个磁力轴承 33,也可以增加多个磁力轴承 33 来提高承载能力。

[0075] 为了提高磁场强度,也可以将磁力轴承内部磁体加大,将飞轮轴安装在内部磁体一端,直接利用内部磁体作为飞轮轴的一段。磁力轴承 33 的结构有多种,可采用现有的磁力轴承。

[0076] 发电系统可以同时作为起动机也作为对外输出电能的发电机,可以在飞轮轴 6 上安装桶状永磁体,用它作为发电机、起动机的外围磁场,为提高抗离心力能力可在桶状永磁体外加装高强材料。线圈固定安装在桶状永磁体里面。线圈外设两条电路,一条对外输出电能,一条作为启动电路,在该电路中设置转换电流方向的装置,可采用多种改变电流方向的方法,可采用变频器、逆变器等,根据旋转使电流改变方向,使起动机工作。

[0077] 舱体 22 内设置启动装置和发电装置,其结构可以有多种,本发明中提供一种发电启动装置:舱体 22 上设置支架 16,支架 16 上安装发电线圈 15,发电线圈 15 与储电装置和点火电路连接,飞轮轴 6 上设置第二外部永磁体 17,发电线圈 15 位于第二外部永磁体 17 内。支架 16 可以安装在飞轮轴 6 下侧,也可以安装在飞轮轴 6 外侧的舱体 22 上。发电线圈 15 保持固定不动,第二外部永磁体 17 随飞轮轴 6 高速旋转,发电线圈 15 切割磁力线,产生电流,此时为发电装置。当向发电线圈 15 通电时,发电线圈 15 产生磁场,带动第二外部永磁体 17 旋转,从而带动飞轮轴 6 旋转,此时为启动装置。

[0078] 为了保护飞轮 5 同时减少飞碟阻力,飞轮 5 上设置锥形罩 12,锥形罩 12 可以与飞轮 5 做成一体的,可以大大提高飞轮 5 的强度,锥面结构可以很好的利用飞轮 5 的离心力,使物质不能靠近飞轮表面,同时可以利用阻力帮助飞轮 5 化解一部分飞轮 5 旋转产生的离心力。为了减少摩擦,可以在锥形罩 12 表面设置旋转螺纹。锥形罩 12 表面留出电路安装维修孔,平常用板材将电路安装维修孔封死,用时打开。锥形罩 12 的弧面中心部要做成圆锥形的,椎尖一定要尖,越尖越好,椎尖角可以选用 55.62 度,这有利于减小阻力。

[0079] 可以把锥尖制成雷达发射器、接收器,可更好的发送、接收雷达信号,可采用高压电流,在飞轮轴上设置电刷,利用高压电流实现电路连通。

[0080] 为了增加空气进入量给气缸和舱体 22 降温,在飞轮 5 上开设侧进气口 1,侧进气口 1 穿过飞轮 5,侧进气口 1 位于相邻的气缸之间的间隙区,侧进气口 1 要倾斜开设,可以借助飞轮 5 旋转使气流更易进入。气体一部分可以沿舱体 22 外壁向舱体 22 下方运动,可以起到对舱体 22 的冷却保护作用。

[0081] 为了增加进气,锥形罩 12 上开设上进气口 7,飞轮轴 6 内设置气流通道 42,飞轮轴 6 穿过飞轮 5,飞轮轴 6 侧壁上开设出气孔 8,飞轮轴 6 与上进气口 7 连通。飞轮 5 高速旋转,气体经上进气口 7 进入飞轮轴 6,再经出气孔 8 甩出。为了增加进入飞轮轴 6 的进气量同时防止异物进入,在锥形罩 12 上的上进气口 7 倾斜网条状开口,倾斜开口可以使气流随着飞轮 5 旋转更多的进入飞轮轴 6。

[0082] 侧进气口 1 和上进气口 7 上可以设置活动风扇叶状网条,活动风扇叶状网条可以调整倾斜角度,它可以完全关闭,也可以倾斜,它可以保证飞轮 5 高速旋转时不影响进气。它完全关闭时可以避免气流或水进入。每根网条都由一个微型电机带动,需要开时电机带动网条打开,需要关时电机带动网条完全关闭。电机由一条专用线路来控制,线路通过两个安装在飞轮轴 6 上的离合电刷与电源连接即可。这个方案在潜海时有用,不潜海的飞碟不需要。

[0083] 为了提高飞碟的飞行稳定性,在舱体 22 上下分别安装质能机,舱体 22 侧壁上下分别安装 1 套舱体运动方向调节装置,其结构与上述实施例相同。当启动所述的一台质能机工作时,产生一个环绕在舱体 22 周围的围绕舱体 22 旋转的同时向舱体 22 另一端螺旋推进的螺旋气流,当同时启动两台质能机时,它们喷出的气流的旋转方向同向,气流的推进方向相反。它可以更好地实现降速,飞行更安全,双质能机本身就可以互为备用发动机。

[0084] 舱体 22 下部的质能机的气缸的喷射方向也是朝向舱体 22,也就是舱体 22 上下两台质能机的气缸的喷射方向都向舱体 22 方向,即方向相反,但是它们喷出的涡流气旋的旋转方向同向。舱体 22 的两端分别对两台质能机设有各自的舱体运动方向调节装置,启动哪一台质能机就用哪一套舱体运动方向调节装置。它们的尺寸与单套的一样,安装起来正好互不影响。起落架 19 可以针对不同的起落方向分别向舱体 22 的两端伸展,它可以安装在舱体 22 的腰线上。

[0085] 本实施例可以根据飞行需要交替使用质能机,可以使用一台质能机前进,使用另一台后退,可更好地实现飞碟减速。质能机使用一台时另一台可以熄火,要启动另一台时,需要启动的那台质能机也在高速旋转,可以直接点火。

[0086] 本发明飞碟可以潜水,可以进入海洋深处,旋转的飞轮 5 和舱体 22 外围的涡流气旋可以化解深海的压力。涡流气旋就是一层严密的保护层,它把舱体 22 严密的保护起来,涡流气旋的对外张力正好化解了海水的压力。飞轮 5 的上方的弧面结构可以很好的利用飞轮 5 的离心力,使物质不能靠近飞轮 5 表面,所以飞轮 5 也可以化解海水压力,它可以下潜到海底最深处。

[0087] 它在海水中的运动速度极快,可以达到时速几千海里甚至上万海里,甚至还要高。它可以在浅海中停留,加大它的重量它可以在深海中停留,也可以不用翻滚底部朝下自然降入海中。它可以完成人类对深海的科学探索,也可以完成对很多行星大气层内的探索。

[0088] 飞碟潜海时可用水作为燃料,可将水汽化后使用,水蒸气进入气缸后质能反应喷出,可形成飞碟的外部气旋,气旋是一个从中心到外围转速递减的高速旋转的气旋,该气旋有一个向飞碟外部的张力,该张力可化解海水压力,飞碟可像潜艇一样自带气体,供给舱体内生物呼吸。

[0089] 安装双质能机的飞碟的潜海能力更好,入水时可以把两台质能机都点着火,使一台的动力输出稍微大于另一台的动力输出,即可实现轻松的缓慢入水。在水中也可以同时开着两台质能机,可以实现在水中的平稳升降,可以稳稳地停在水中。

[0090] 本飞碟可以贴地飞行,气圈可以很好的保护它使它不会与地面相撞,贴地飞行时它就跟一个气垫船一样。它飞行高度不限,它可以随意的出入大气层,不用担心大气层对它的磨擦生热,更不必担心大气层烧坏它。它可以在大气层外很轻松的降速,可以稳稳得停在大气层外,可以很轻松的进入大气层。

[0091] 气旋就是一个高速运动的流体场,是一个从中心到外围转速递减的高速旋转的场,越靠近舱体气流旋转速度越高,气流密度越大,质能机为气旋提供源源不断的气流和动力,气旋对外有一个张力,高速流动的气流可以化解各种能量冲击,就像气垫船的气垫一样,所不同的是该气垫是一个从中心到外围转速递减的高速旋转的气垫。气旋外层没有明显的边界,气旋外层与外部空气没有直接的摩擦接触,所以不必考虑空气摩擦。

[0092] 气体层是由运动的介质构成的,该介质由多种物质材料构成,既可是分子、原子,

也可是量子、中微子、夸克、元等,能够形成气体层,完全靠的是运动,质能机的喷射推力使各种介质沿统一的方向运动,构成了能量流,该能量流可化解各种能量冲击,气体层也可叫能量保护层。用能量把海水排开,用能量将物体排开,用能量化解能量冲击。

[0093] 气体层就像地球的大气层一样,所不同的是气体层贴着舱体作高速旋转运动,它可以改变施加给舱体的垂直于舱体的各种力的方向,使方向垂直于舱体的力改变为沿舱体旋转的力,所以气体层可以防护高速的固体颗粒和陨石。陨石有大小,太大的陨石,飞碟高速飞行时可以探测到,不会撞上去,小的固体颗粒或陨石会随气体层运动起来,就像星球捕获卫星一样,小的固体颗粒或陨石会随气流被快速的甩离飞碟气圈,随气流快速远离舱体,不会撞到舱体上。

[0094] 它高速飞行起来就像旋转的弹头,高速旋转可以化解风阻,所以它的速度可以很高,小型飞碟在大气层中时速很轻松的即可达到一万公里以上,同时旋转使它象陀螺一样具有良好的稳定性,它低速飞行就像飞盘一样,也具有良好的稳定性。它的高速旋转的飞轮以及外围涡流气旋对它具有很好的保护功能,这一点在太空中飞行尤为重要,可以大大的减小宇宙射线的辐射以及宇宙尘埃以及陨石等的危害,同时可以降低舱体承受的压力。它可以取代现有的航天飞机,造价只有现有航天飞机的百分之一都不到。

[0095] 它的外围气圈就像一个弹性保护气垫,可以使它在飞行时避免相撞,使两个飞碟自动的相互弹开,不会产生碰撞,这一点在城市空中交通密集状态下飞行很重要,可以不用担心空中交通安全问题,可以彻底杜绝交通事故的发生。它的场可以自我保护自己,可以化解任何一种能量对它的冲击,

[0096] 它可以飞的极快,它自己形成自己的场,与周围的场没有太多的能量传递,周围的场对它的运动基本没有阻力,所以就不需要付出太多的能量来克服阻力,没有太多的能量损耗,可以飞的很快。

[0097] 本飞碟可摆脱引力场,物体所受到的引力不是来自引力场的引力中心,引力中心只决定引力方向,引力来自场中与物体紧密相邻的每一个点,这就好像在水流中的物体,它受到的冲力不是来自水的下游,也不是来自水的源头,而是来自物体身边的水流。场中的物体受到的引力是一个流体运动产生的力。

[0098] 热带风暴、龙卷风、水流的漩涡等都是一个从中心到外围转速递减的旋转流体场,都具有产生引力的条件,它们都形成一个场,所以它们才得以相对长时间存在。在它们形成的流体场中都具有向场中心的引力,在这个场以外就没有引力。地球的引力场也是一个从中心到外围转速递减的流体场,在地球的大气层以外,因为是真空,所以基本没有了流体的存在,也就脱离了地球的引力场。

[0099] 地球的大气层越往外越稀薄,流体密度越往外越稀薄,同时越往外转速越低,所以地球引力场中越往外受到的地球引力越小,场中不同位置的引力加速度是不一样的。飞碟舱体外形成一个螺旋运动的从中心到外围转速递减的流体场,这个场可以使飞碟舱体与外界场隔离,可以摆脱外界引力场对舱体的作用。

[0100] 飞碟舱外气旋跟龙卷风很相似,飞碟正好处在龙卷风的中央,正处在龙卷风的风头上。龙卷风可以卷起物体,可使进入龙卷风中心的物体摆脱地球引力,使物体可以很容易随气流运动起来,传统观点认为物体是被气流吹起来的,是不对的,龙卷风可以吸起巨大的水柱就可以充分说明问题,要是气流将水柱吹起来的话,水柱早就被气流吹散了,早就被吹

成水雾了。水柱高达云端,高度远远超过大气压力作用下的 13 米,所以水柱也不是单纯因为气压产生的。水柱是在气压和摆脱地球引力的共同作用下产生的,水分子之间存在相互引力,可使水分子凝聚在一起随气流上升,进而形成巨大的水柱,失重的水柱只需施加轻微的力即可使它随意运动,即可随气流运动直达云端。

[0101] 陀螺可以改变重心,可以将重心转移到旋转轴端,陀螺的旋转轴端与外部引力场接触最多,陀螺的其它部位因为旋转离心力的作用使物质不易靠近陀螺表面,越靠近陀螺旋转轴端,离心力越小,物质越容易靠近陀螺表面,陀螺旋转轴端区域所受到的引力场的引力作用也就越大,引力集中在陀螺旋转轴端区域,使陀螺旋转轴端区域形成了陀螺的重心。随陀螺转速的提高,效果越明显,陀螺转速降到一定程度时,这种效果会消失。

[0102] 飞碟高速旋转的飞轮就是一个陀螺,具有弧面结构的飞轮高速旋转产生的巨大离心力使任何物质都靠不到飞轮表面上,飞轮下方处在与外界引力场隔离的另一个引力场中,飞轮通过飞轮轴以及下方的气缸等诸多部件更多的与这个场接触,所以飞轮所受到的引力更多的来自这个场。飞轮处在两个引力场之间,当两个方向相反的引力作用于同一物体时,物体会被传递给自己更大引力的引力场吸引,而摆脱另一个引力场的引力,比如月球引力场与地球引力场之间的陨石,陨石会被地球吸引落入地球大气层。所以飞轮受到的引力来自飞碟舱体区域,所以说飞轮也可彻底摆脱外部场对它的引力作用,这就实现了飞碟彻底摆脱飞碟外部场的引力,使飞碟可以彻底摆脱引力。

[0103] 飞碟形成了自己独立的内部引力场,这个场的引力中心在舱体下方,引力中心是由于飞碟舱外气旋向舱体下方螺旋推进的作用形成的。飞碟舱外气旋在舱体正下方形成一个漩涡,形成一个向旋涡内的同时向螺旋气流推进方向的引力,该引力指向飞碟舱体下方,飞碟内不会有失重的麻烦。

[0104] 本飞碟摆脱引力场后,可瞬间实现高速,可以像流星一样,一眨眼就不见了。人在飞碟内感受不到加速度,不会有超重的麻烦。人体生物钟也会发生改变,会与外界时间脱离,理论推导飞碟内的时间与外界时间可能会发生很多不可思议的改变。

[0105] 本飞碟的航程没有极限,它可以永远飞行下去,它也可以稳稳得永远停在空中,不需要添加任何燃料,可以用它作为真正的空间站,并且是全方位的,可以在太空中也可以在大气层中,并且可以随意的回到地面上来,随意的升到空中。还可以用它将来自太空的对地球产生威胁的小行星轻松的推出轨道,避免小行星对地球的毁灭性撞击。它可以使用免费的取之不尽的能源,可以永远不考虑节能的问题。本发明做的大一些可以作为航天母船,携带多个小型飞碟,飞轮直径可以做到几百米以上,它既可作为一个空间站也可作为一艘航天母船。

[0106] 速度是相对的概念,速度不是绝对的概念。物体距离引力场中心越远,物体受到的来自引力场的能量影响越小,物体越容易实现更高的速度,物体彻底摆脱引力场后可实现更高的速度,物体的运动速度是根据所选的参照物来确定的。通过宇宙外层空间飞行可完成星系航行,宇宙外层空间即太阳上方区域,地球以及太阳系的其它行星都处在太阳下方,可以沿太阳与地球之间的连线的 90 度角垂直线方向向太阳上方飞行到达宇宙外层空间,宇宙外层空间即太阳上方区域,在宇宙外层空间飞行相对于太阳系区域飞行速度会很快。本飞碟可摆脱引力场,可实现更高的速度,可以短时间内轻松的飞出银河系,可以在短时间内飞到宇宙中的任何一个星系中去,可以找到很多适宜人类居住的星球,可以实现星系移

民。

[0107] 它在大气层里时速可以很轻松的达到十万公里以上。它可以取代现有的所有类型的航空航天飞行器,包括火箭、飞机、飞船、空间站,可以很轻松的将卫星拿到太空中,也可以很轻松的将卫星从天上摘下来,也可以用它直接悬挂卫星,使卫星成为一个可以自由支配运动的卫星。

[0108] 本飞碟可以做大一点作为货物运输工具,它可以取代火车、轮船、汽车等,大型货物可空中吊运,散装货物也可装在货箱内空中吊运。公路、铁路、水路、机场、港口等将不再重要,甚至变得毫无用处。它可以带来彻底的交通革命,带来人类社会的政治、经济、国界、等一系列革命。它可以彻底改变人类的生活,让人类真正的飞起来,让人类进入飞行时代,那将是一场空前的大变革。

[0109] 它半个小时内可以到达地球上任何一个地方,可真正实现地球村,例如在美国上班,可在中国居住,早上起来去上班一会就到了。可以彻底改变人类在城市聚居的习惯,人们可到任意地方居住,可彻底改变人类的居住环境,彻底解决城市环境问题,彻底解决人口问题以及人口问题带来的相关能源、交通、资源、生态等各种问题,使人类真正的进入飞行时代。

[0110] 使用前面提出的宇宙航线,人类可以短时间内轻松的飞出银河系,可以在短时间内飞到宇宙中的任何一个星系中去,可以找到很多适宜人类居住的星球,可以实现星系移民,可以轻松的往来于各大星系。会发现更多的新生命,那将是一场空前的物种革命,是真正意义上的人类革命,将彻底改变人类的定义,地球人将成为历史,新人类将诞生,人类的定义将成为宇宙人,地球的定义真正成为人类的摇篮。那将是一场生物进化、物种的、人类的、生命的大变革。

[0111] 本发明的技术方案并不限制于本发明所述的实施例的范围内,本发明未详尽描述的技术内容均为公知技术。

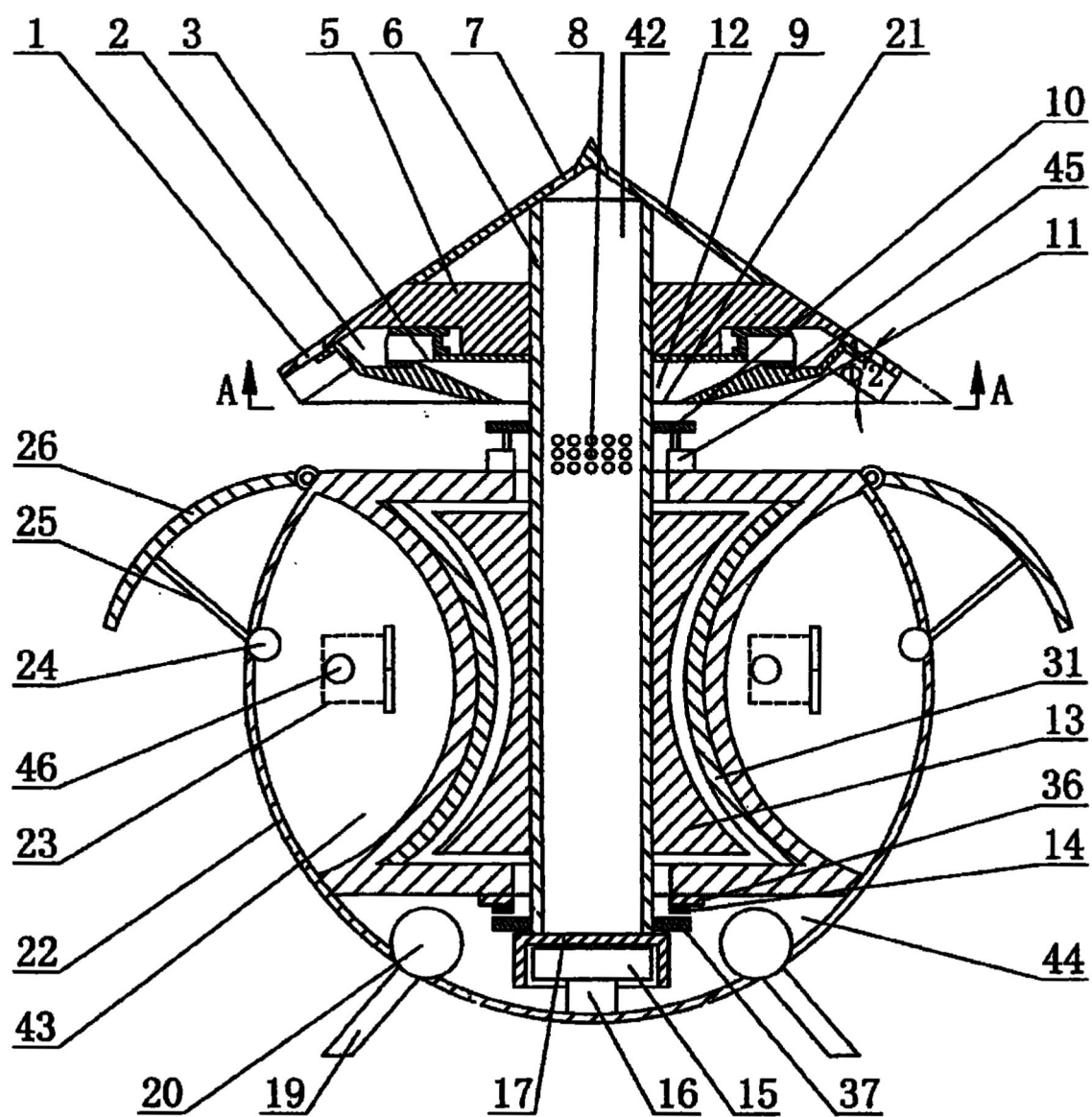


图 1

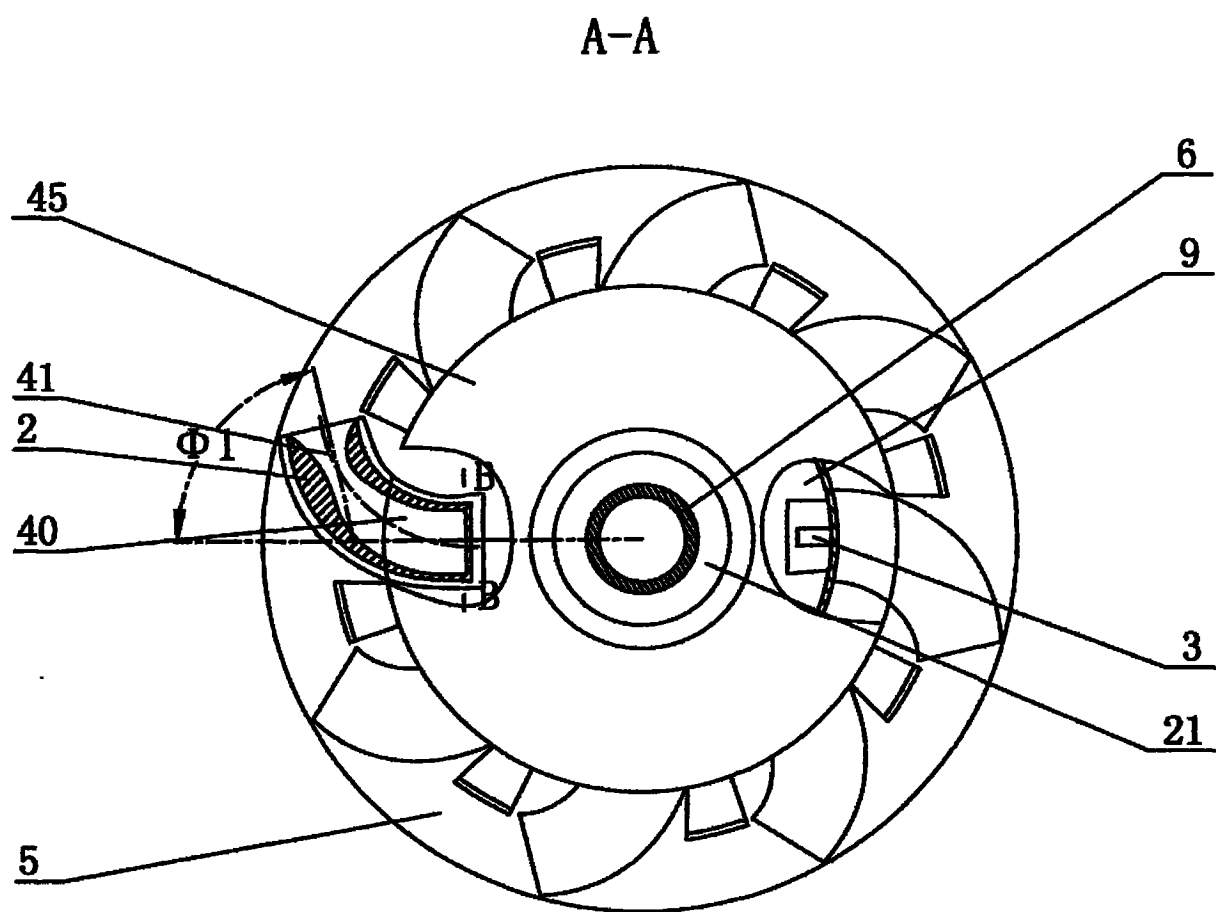


图 2

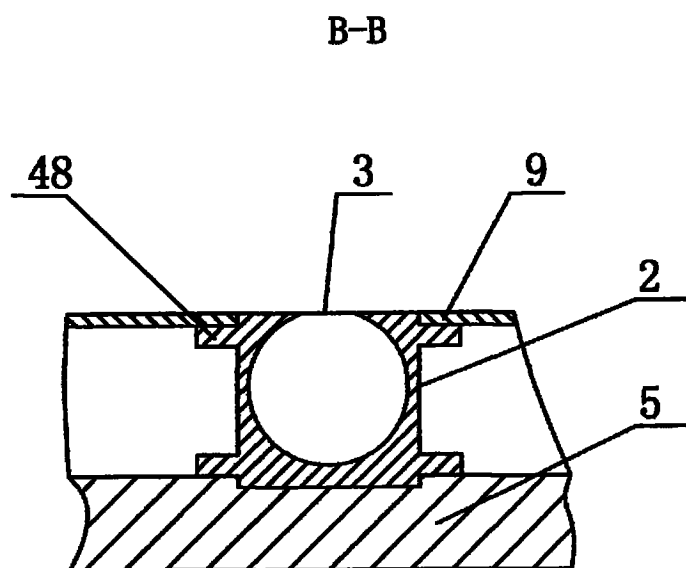


图 3

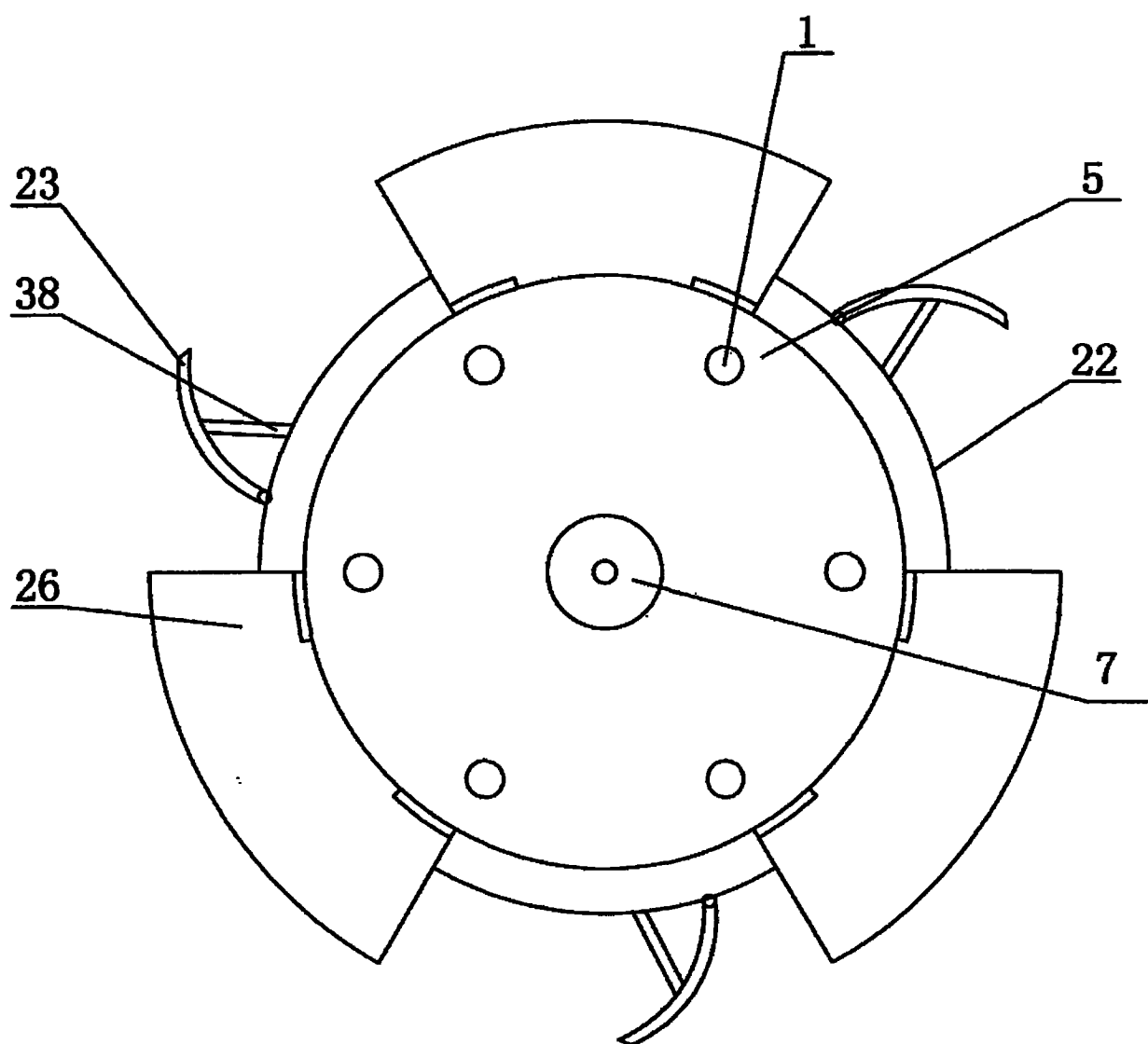


图 4

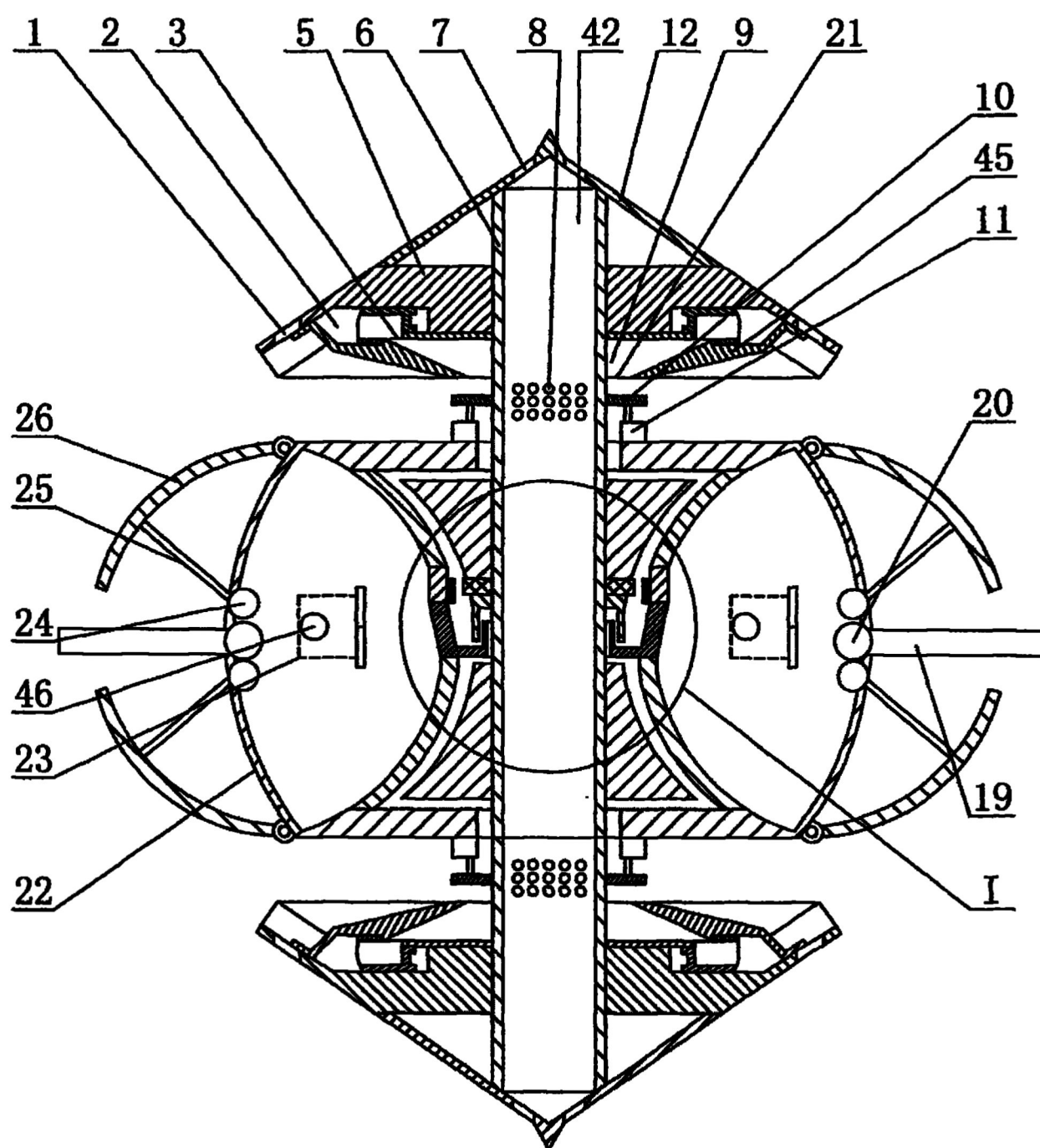


图 5

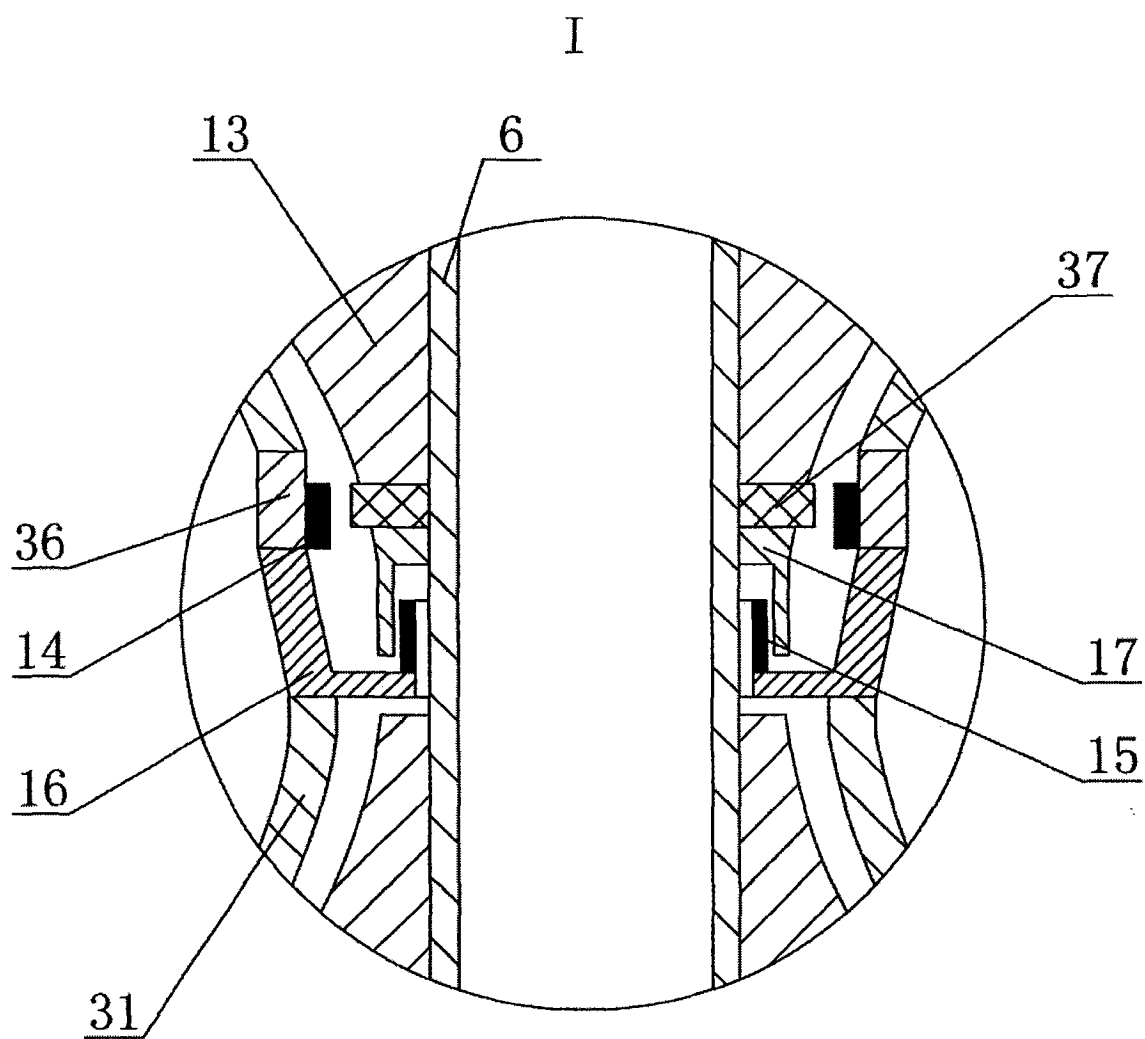


图 6



(12)发明专利

(10)授权公告号 CN 104626904 B

(45)授权公告日 2017.03.01

(21)申请号 201510086238.5

(22)申请日 2015.02.24

(65)同一申请的已公布的文献号

申请公布号 CN 104626904 A

(43)申请公布日 2015.05.20

(73)专利权人 丁乃祥

地址 255321 山东省淄博市周村区王村镇
东道村30号

(72)发明人 丁乃祥

(51)Int.Cl.

B60F 5/02(2006.01)

B64C 27/28(2006.01)

审查员 方超

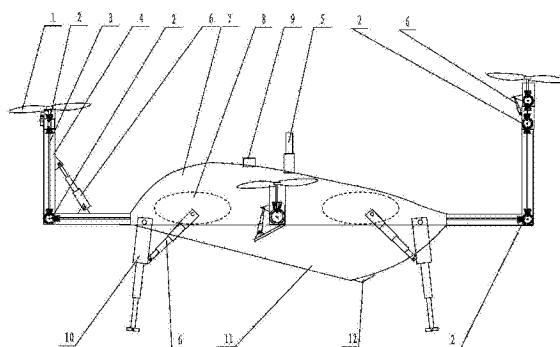
权利要求书1页 说明书4页 附图3页

(54)发明名称

多功能飞碟

(57)摘要

本发明涉及一种多功能飞碟,属于飞行器领域,包括圆形机身,机身下部平整上部凸起呈机翼状,机身边缘均布四条安装杆,安装杆内设传动杆,传动杆均通过离合器与机身内部的发动机相连,可实现水陆空皆可运行,经济实用,利于推广使用和进行救援工作。



1. 一种多功能飞碟,包括圆形机身(7),其特征在于:机身(7)下部平整上部凸起呈机翼状,机身(7)边缘均布四条安装杆(4),安装杆(4)内设传动杆(3),传动杆(3)均通过离合器与机身(7)内部的发动机相连;

前方的安装杆(4)上连续铰接两段安装杆(4),安装杆(4)内均设传动杆(3),安装杆(4)首尾铰接在一起,相邻传动杆(3)通过差速器(2)传动连接,相邻安装杆(4)通过油缸(6)驱动,油缸(6)底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆(4)上,最尾端的安装杆(4)上设螺旋桨(1),螺旋桨(1)与传动杆(3)固定连接,油缸(6)伸缩带动安装杆(4)转动,螺旋桨(1)可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨(1)的单叶长度不与机身(7)重叠或接触;

两侧的安装杆(4)上铰接一小段安装杆(4),安装杆(4)内均设传动杆(3),两传动杆(3)通过差速器(2)传动连接,安装杆(4)通过油缸(6)驱动,油缸(6)底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆(4)上,最尾端的安装杆(4)上设螺旋桨(1),螺旋桨(1)与传动杆(3)固定连接,油缸(6)伸缩带动安装杆(4)转动,螺旋桨(1)可实现前后两个方向转动,螺旋桨(1)的单叶长度不与机身(7)重叠或接触;

后方的安装杆(4)向上弯折呈L形,其上端铰接一小段安装杆(4),安装杆(4)内均设传动杆(3),两传动杆(3)通过差速器(2)传动连接,相邻安装杆(4)通过油缸(6)驱动,油缸(6)底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆(4)上,最尾端的安装杆(4)上设螺旋桨(1),螺旋桨(1)与传动杆(3)固定连接,油缸(6)伸缩带动安装杆(4)转动,螺旋桨(1)可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨(1)的单叶长度不与机身(7)重叠或接触;

机身(7)周边设四个气囊(8),气囊(8)通过气泵充气和抽气,机身(7)为椭圆形。

2. 根据权利要求1所述的多功能飞碟,其特征在于:机身(7)下部设四个伸缩支撑脚(10),支撑脚(10)伸缩量通过油缸(6)控制,支撑脚(10)底部均设红外距离传感器,红外距离传感器均与控制系统相连。

3. 根据权利要求1所述的多功能飞碟,其特征在于:机身(7)两侧的螺旋桨(1)更换为喷气式引擎。

4. 根据权利要求1所述的多功能飞碟,机身(7)下部凸起形成水仓(11),上部凸起呈机翼状。

5. 根据权利要求2所述的多功能飞碟,其特征在于:油缸(6)的油管固定在安装杆(4)的外壁下部。

多功能飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及一种多功能飞碟,属于飞行器领域。

背景技术

[0002] 在交通工具领域,分为水陆空三种类型的交通工具,普遍的水、陆、空交通工具只能在其相应的领域才可运行。现在水陆两栖汽车等也得到大力发展,但无法作为飞行器使用,且在水上运行速度慢,如施行搜救等救援工作会耽误救险时机;现有的水上飞机虽然可以实现水上升降,但其是通过在水上滑行实现起飞与降落,所需行程较大,无法实现垂直升降,定点降落较困难;正在研发的可陆地行驶的飞行器类似于滑翔机,具有翼展较大的机翼,推广起来难度极高。

发明内容

[0003] 根据以上现有技术中的不足,本发明要解决的技术问题是:提供一种可实现水陆空皆可运行的多功能飞碟,克服了上述背景技术中的不足,经济实用,利于推广使用和进行救援工作。

[0004] 本发明所述的多功能飞碟,包括圆形机身,机身下部平整上部凸起呈机翼状,机身边缘均布四条安装杆,安装杆内设传动杆,传动杆均通过离合器与机身内部的发动机相连;

[0005] 前方的安装杆上连续铰接两段安装杆,安装杆内均设传动杆,安装杆首尾铰接在一起,相邻传动杆通过差速器传动连接,相邻安装杆通过油缸驱动,油缸底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆上,最尾端的安装杆上设螺旋桨,螺旋桨与传动杆固定连接,油缸伸缩带动安装杆转动,螺旋桨可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨划过区域不与机身重叠或接触;

[0006] 两侧的安装杆上铰接一小段安装杆,安装杆内均设传动杆,两传动杆通过差速器传动连接,安装杆通过油缸驱动,油缸底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆上,最尾端的安装杆上固定螺旋桨,螺旋桨与传动杆连接,油缸伸缩带动安装杆转动,螺旋桨可实现前后两个方向转动,螺旋桨划过区域不与机身重叠或接触;

[0007] 后方的安装杆向上弯折呈L形,其上端铰接一小段安装杆,安装杆均内设传动杆,两传动杆通过差速器传动连接,相邻安装杆通过油缸驱动,油缸底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆上,最尾端的安装杆上固定螺旋桨,螺旋桨与传动杆固定连接,油缸伸缩带动安装杆转动,螺旋桨可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨划过区域不与机身重叠或接触;

[0008] 机身周边设四个气囊,气囊通过气泵充气 and 抽气;

[0009] 机身下部铰接四个伸缩支撑脚,支撑脚伸缩量通过油缸控制,支撑脚底部均设红外距离传感器,红外距离传感器均与控制系统相连。

[0010] 机身两侧的螺旋桨可更换为喷气式引擎,

[0011] 机身下部凸起形成水仓,上部凸起呈机翼状。

[0012] 机身呈椭圆形,方便在水中行驶。

[0013] 机身上部为盖子形,下部为碗形。

[0014] 油缸的油管固定在安装杆的外壁下部。

[0015] 工作原理及过程:

[0016] 工作时,通过控制油缸使四个螺旋桨均朝上,启动发动机,发动机通过离合器带动传动杆转动,传动杆通过差速器传动带动螺旋桨转动,螺旋桨形成的升力带动机身起飞上行,需加速上升时,后螺旋桨朝前方,这样机身前部朝上,然后将四个螺旋桨朝向前方,提升飞碟上升速度,当达到所需高度时,再将后螺旋桨朝上方,使飞碟水平朝前飞行,再将后螺旋桨朝前。通过油缸控制四个螺旋桨朝向前方,飞碟即向前飞行,由于机身呈机翼状,在飞行时本身就受到空气的升力,因为前方螺旋桨可向前后左右四个方向转动,可通过调节前方螺旋桨的朝向来控制飞碟行进的地点方向,后螺旋桨起到平衡机身的作用,通过四个螺旋桨的助推将飞碟带至目的地。

[0017] 飞碟在降落时,通过油缸控制四个螺旋桨略朝后,螺旋桨形成风阻使飞碟减速并停止前行,此时螺旋桨回正朝上并逐渐降低转速,飞碟开始下降;如果加速下降,将前螺旋桨朝前方,飞碟前部朝下,通过离合器控制后方和两侧的螺旋桨降低转速或停转,到一定距离再将前螺旋桨朝上,待飞碟机身将要达到水平之前,启动其他螺旋桨,此时通过前后螺旋桨调节需要降落的方位,通过控制油缸使四条伸缩杆伸展出来,伸缩杆底部的红外距离传感器检测到其正下方的降落点离伸缩杆的高度,并传输给控制系统,控制系统通过计算得出哪个伸缩杆离地距离最小,然后其他伸缩杆伸长或收缩直至与这根伸缩杆离地距离相同,此时即使在崎岖地形降落四个支撑杆也可同时着地,稳定性很强。对于机身下部水平的飞碟,如果降落在水上进行救援等工作时,当降低到离水面一定高度,可提前在降落时通过气囊将气囊打开增加飞碟的浮力,对于下部带有水仓的飞碟,如果超出飞碟的排水量,则需要打开气囊增加飞碟的浮力,当需要飞碟隐蔽在水中时,启动水泵将水抽入机身底部的水仓,机身缓慢没入水中,当需要飞碟露出水面时,将水泵打开将水仓中的水排出,机身浮出水面。

[0018] 本发明与现有技术相比所具有的有益效果是:

[0019] 本发明所述的多功能飞碟,由于机身呈机翼状,在飞行时本身就受到空气的升力,因为前方螺旋桨可向前后左右四个方向转动,可通过调节前方螺旋桨的方向来控制飞碟行进的方向,可在复杂地形进行飞行,四个支撑杆可同时着地,稳定性很强。通过气囊可降落在水上,用途广,易于推广,可广泛应用于国防勘探和搜救工作。

附图说明

[0020] 图1是本发明实施例1示意图;

[0021] 图2是本发明实施例2示意图;

[0022] 图3是实施例1和2的俯视图。

[0023] 图中:1、螺旋桨;2、差速器;3、传动杆;4、安装杆;5、烟囱;6、油缸;7、机身;8、气囊;9、通风口;10、支撑脚;11、水仓;12、进出水口。

具体实施方式

[0024] 下面结合附图对本发明的实施例做进一步描述:

[0025] 实施例1

[0026] 如图1和图3所示,本发明所述的多功能飞碟,包括圆形机身7,机身7下部平整上部凸起呈机翼状,机身7边缘均布四条安装杆4,安装杆4内设传动杆3,传动杆3均通过离合器与机身7内部的发动机相连;

[0027] 前方的安装杆4上连续铰接两段安装杆4,安装杆4内均设传动杆3,安装杆4首尾铰接在一起,相邻传动杆3通过差速器2传动连接,相邻安装杆4通过油缸6驱动,油缸6底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆4上,最尾端的安装杆4上设螺旋桨1,螺旋桨1与传动杆3固定连接,油缸6伸缩带动安装杆4转动,螺旋桨1可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨1的单叶长度不与机身7重叠或接触;

[0028] 两侧的安装杆4上铰接一小段安装杆4,安装杆4内均设传动杆3,两传动杆3通过差速器2传动连接,安装杆4通过油缸6驱动,油缸6底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆4上,最尾端的安装杆4上设螺旋桨1,螺旋桨1与传动杆3固定连接,油缸6伸缩带动安装杆4转动,螺旋桨1可实现前后两个方向转动,螺旋桨1的单叶长度不与机身7重叠或接触;

[0029] 后方的安装杆4向上弯折呈L形,其上端铰接一小段安装杆4,安装杆4均内设传动杆3,两传动杆3通过差速器2传动连接,相邻安装杆4通过油缸6驱动,油缸6底座和活塞杆分别铰接在相邻的安装杆4上,最尾端的安装杆4上设螺旋桨1,螺旋桨1与传动杆3固定连接,油缸6伸缩带动安装杆4转动,螺旋桨1可实现前后左右四个方向转动,螺旋桨1的单叶长度不与机身7重叠或接触;

[0030] 机身7周边设四个气囊8,气囊8通过气泵充气 and 抽气;

[0031] 机身7下部设四个伸缩支撑脚10,支撑脚10伸缩量通过油缸6控制,支撑脚10底部均设红外距离传感器,红外距离传感器均与控制系统相连。

[0032] 机身7两侧的螺旋桨1可更换为喷气式引擎,

[0033] 机身7下部凸起形成水仓11,上部凸起呈机翼状。

[0034] 油缸6的油管固定在安装杆4的外壁下部。

[0035] 机身7为椭圆形,在水中行驶时能减小水的阻力,提高行进速度。

[0036] 工作原理及过程:

[0037] 工作时,通过控制油缸6使四个螺旋桨1均朝上,启动发动机,发动机通过离合器带动传动杆3转动,传动杆3通过差速器2传动带动螺旋桨1转动,螺旋桨1形成的升力带动机身7起飞上行,需加速上升时,后螺旋桨1朝前方,这样机身7前部朝上,然后将四个螺旋桨1朝向前方,提升飞碟上升速度,再将后螺旋桨1朝上方,使飞碟水平朝前飞行,再将后螺旋桨1朝前。通过油缸6控制四个螺旋桨1朝向前方,飞碟即向前飞行,由于机身7呈机翼状,在飞行时本身就受到空气的升力,因为前方螺旋桨1可向前后左右四个方向转动,可通过调节前方螺旋桨1的朝向来控制飞碟行进的地点方向,后螺旋桨1起到平衡机身7的作用。飞碟在降落时,通过油缸6控制螺旋桨1略朝后,螺旋桨1形成风阻使飞碟减速并停止前行,此时螺旋桨1回正朝上并逐渐降低转速,如果加速下降,将前螺旋桨1朝前方,飞碟前部朝下,通过离合器控制后方和两侧的螺旋桨1降低转速或停转,到一定距离再将前螺旋桨1朝上,待飞碟机身7将要水平之前,启动其他螺旋桨1,此时通过前后螺旋桨1调节需要降落的方位,伸出四条伸缩杆,伸缩杆底部的红外距离传感器检测到其正下方的降落点离伸缩杆的高度,并传输给控制系统,控制系统通过计算得出哪个伸缩杆离地距离最小,然后其他伸缩杆伸长或收缩

直至与这根伸缩杆离地距离相同,此时降落四个支撑杆可同时着地,稳性很强。如果降落在水上进行救援等工作时,可在降落时通过气泵将气囊8打开增加飞碟的浮力,当需要飞碟隐蔽在水中时,启动水泵将水抽入机身7底部的水仓11,机身7缓慢没入水中,当需要飞碟露出水面时,将水泵打开将水仓11中的水排出,机身7浮出水面。

[0038] 实施例2

[0039] 如图2和图3所示,机身7底面为平面,机身呈机翼状,其他结构与实施例1相同,这样在空中高速飞行时,机身上下两面的气压差给机身一定的升力,利于飞行。

[0040] 实施例3

[0041] 机身7为椭圆形,利于在水中行驶。

[0042] 实施例4

[0043] 机身上部为盖子形,下部为碗形。

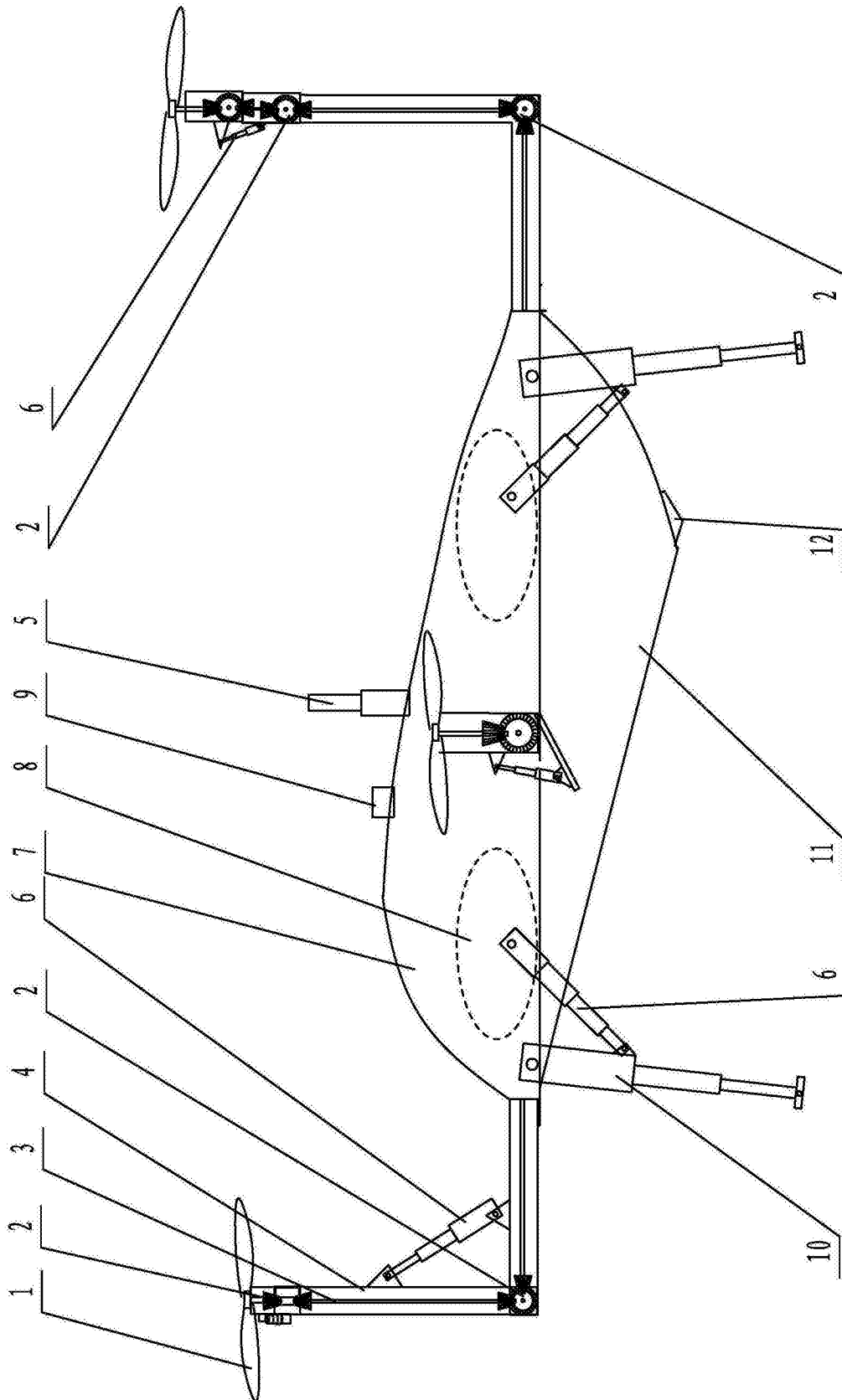


图1

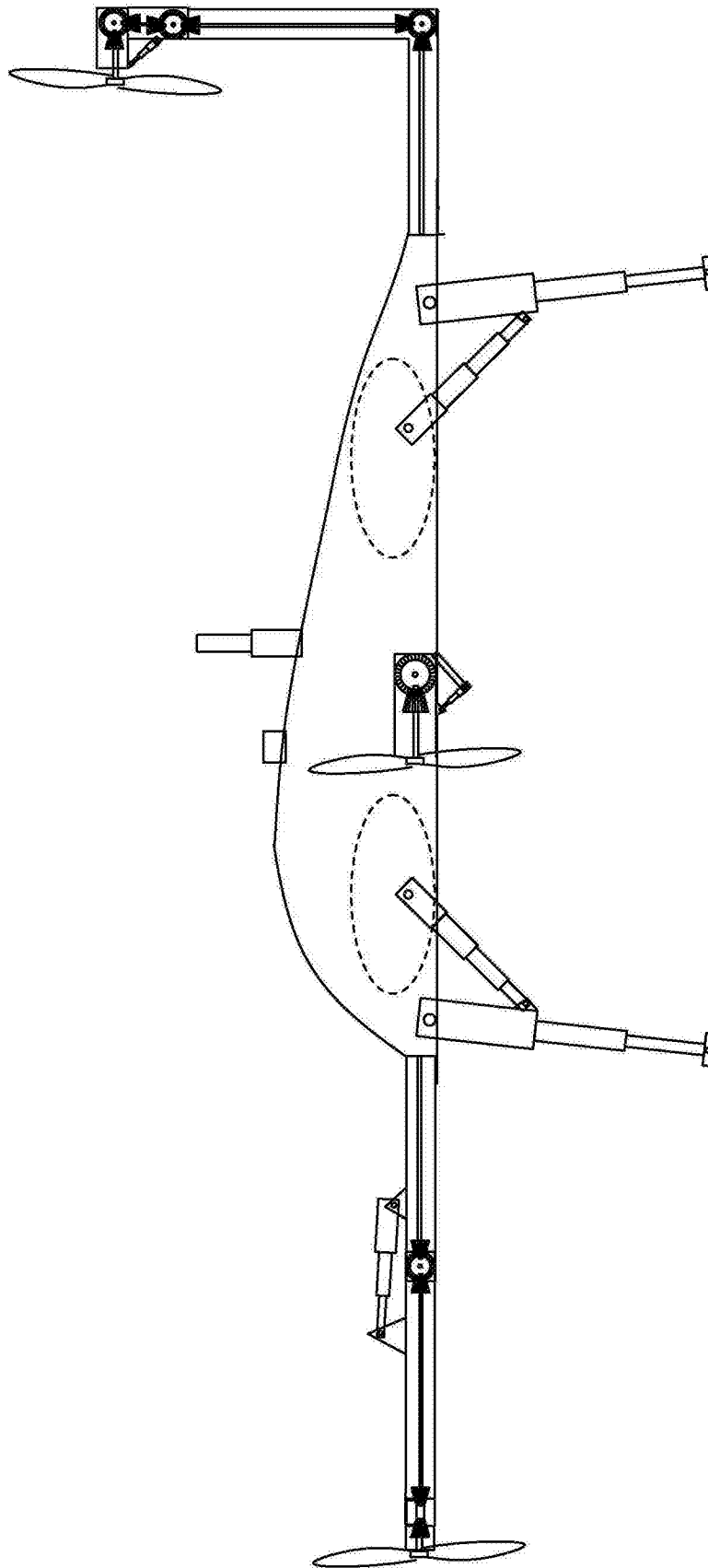


图2

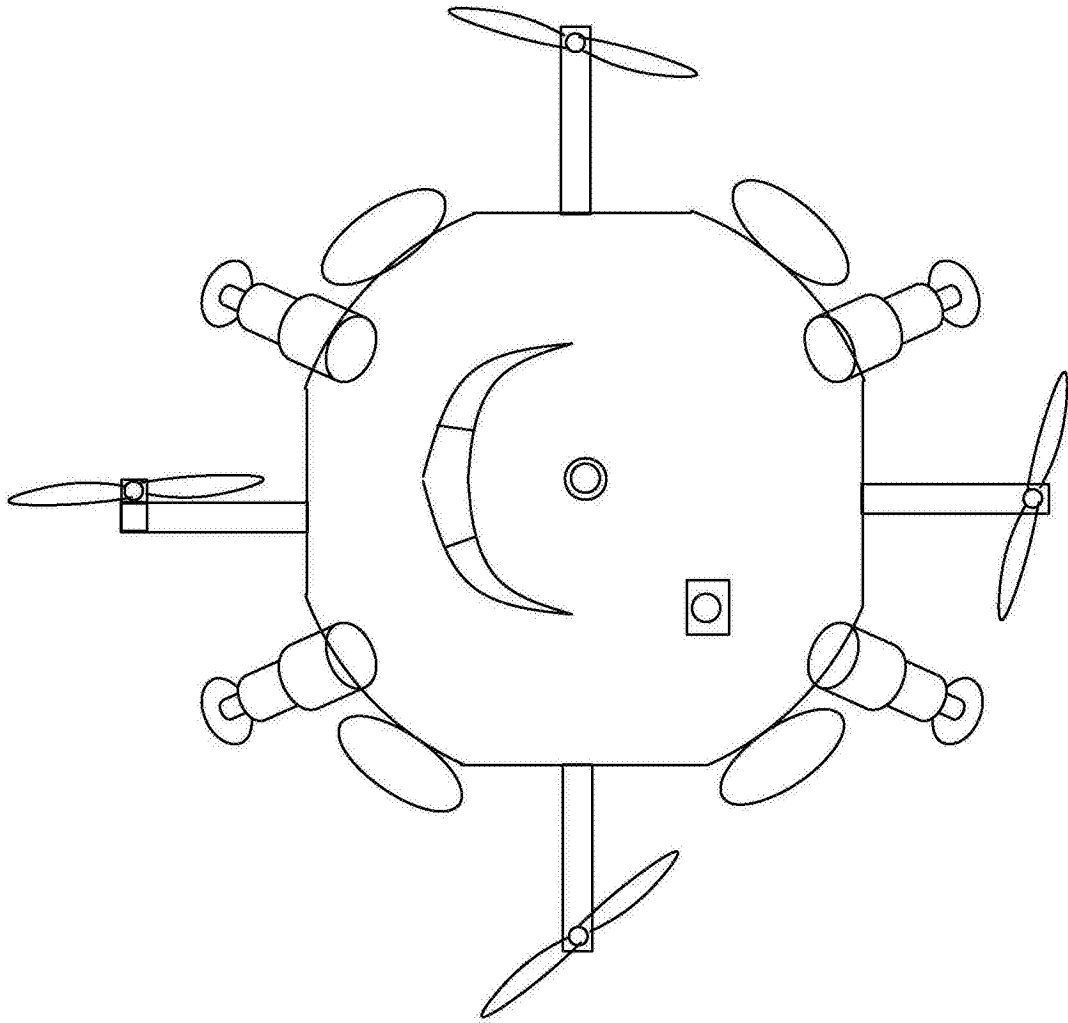


图3



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 101905747 A

(43) 申请公布日 2010. 12. 08

(21) 申请号 200910011881. 6

(22) 申请日 2009. 06. 04

(71) 申请人 周景荣

地址 118300 辽宁省东港市合隆满族镇龙源
堡村张家油房村民组

(72) 发明人 周景荣

(51) Int. Cl.

B64F 5/00 (2006. 01)

B64C 39/06 (2006. 01)

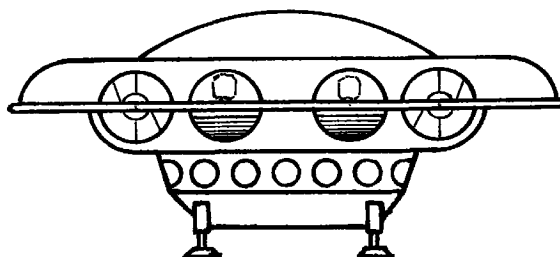
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 3 页

(54) 发明名称

UFO 形直升航空飞行器的设计方法

(57) 摘要

制造 UFO 形直升航空飞行器的主体材料和制造各种飞机所用的材料是一样的,制造技术也都差不多。与它们有所区别的是:1、它的主体外部整体造型设计,必须得起到固定翼产生升力的作用。2、内部必须得有足够的空间设计各种固定涵道。3、涵道内部不能影响旋翼和发动机正常倾转、吸气与排气。制造过程中电焊工的技术是最重要的。因为整体龙骨架采用的都是薄皮空心方钢,所以对每个焊接点的要求是非常严格。整个主体造型和内部固定涵道结构上,圆弧连接和造型的地方非常之多,钣金工的技术也是非常重要的。



1. 在报纸上、电视节目中和各类科幻刊物里都曾经报到过,外星人用于星际航行的航天器 UFO,即“飞碟”。和利用 UFO 形直升航空飞行器的设计方法所设计的直升航空飞行器。虽然外表形象非常相似,但是有本质上的区别。后者是地球村上的中国人设计的,人类用于航空的一种直升飞行器。只是利用前者的名字来形容一下后者的外表形象,其它方面互不相干。

UFO 形直升航空飞行器的设计方法包括的范围是:

1、整体结构布局设计方案:即旋翼和发动机、各种固定涵道、货仓或者是客仓、油仓、起落架、吸气口、排气口、空气阻力分流橡胶带的具体位置安排。

2、主体形象造型设计方案:它的外表造型必须起到固定翼产生升力和在平飞时对空气阻力分流还有保护安全的作用。底部得具备在海平面上起落的用处。上部得有安装防空武器的平台。它的火力网发射角度应该是四面八方无障碍。

3、底脚设计方案:为了减轻整个飞行器降落后对地面的压力,底脚设计成圆盘形。为了使圆盘的底面和地面之间有更大的接触面来分散压力,采用了球形万向连结法。

由上述设计方法包括的 3 个设计方案,所设计的 UFO 形直升航空飞行器,它完全彻底的改变了现有的各种直升飞机的外表形象和内部结构形式。形成了它特有的独立风格,飞行速度快,节能减排。

UFO 形直升航空飞行器的设计方法

[0001] (一) 技术领域 : 在航空领域中, UFO 形直升航空飞行器, 是人类前所没有的新一类直升航空飞行器。

[0002] (二) 背景技术 : 固定翼、旋转翼、倾转旋转翼等各类飞机的设计与制造技术。必须参考的是美制 V-22 倾转旋翼飞机技术。

[0003] (三) 发明内容 : UFO 形直升航空飞行器是集固定翼、旋转翼、倾转旋转翼各种飞机的飞行功能于一体设计而成。外观设计酷似 UFO, 即俗称“飞碟”形象。这种形象的外部造型在平飞时, 起到固定翼飞机上固定翼产生升力的作用。内部设计成各种涵道, 共安装 $4+2n$ ($n = 0 \sim 9$) 个能够倾转角度的升力旋翼。每个旋翼用一个发动机直接驱动、吸气与排气按着每种固定涵道规定的方向进行, 倾转靠电动自锁式蜗杆, 蜗轮传动、电器控制。在垂直升降时, 所有旋翼都倾转到升降位置全力升降。空中悬停靠调速或者是倾转旋翼角度来完成的。它的升降速度和相同功率的直升机相等。在平飞时, 所有旋翼都倾转到平飞位置全力推进平飞。它的升力是靠外部整体造型设计产生的。飞行方向靠涵道内部设计的方向翼和调解方向旋转翼来实现的。它的平飞速度应该和相同功率的螺旋桨式固定翼飞机相等。它的起落架设计为, 可以收放带弹簧减振。为了减轻它对地面的压力和与整体造型的协调, 底脚设计成圆盘形。为了使圆盘底面与地面有更大的接触面, 采用了球形万向连接法。

[0004] 主要解决的问题是 : 现有的直升飞机都是靠 1-2 个大直径旋翼同时产生升力和推力飞行。它的缺点是 : 1、在平飞时, 同时产生升力和推力来支持飞行, 速度慢。因此浪费掉了大量的能源。2、旋翼占据空间直径过大, 并且没有自我保护装置, 很不安全。3、旋翼直径过长, 发动机功率过大, 增加了设计大型直升机的制造难度, 甚至无法制造起飞总重量在 100 吨以上吨位的直升机。4、它的结构形式无法设计成能够在海平上垂直起落的直升机。顶部受到旋翼的限制没有防空能力, 对敌机没有战斗力。UFO 形直升航空飞行器完全可以克服直升机的缺点 : 1、在平飞时, 它的全部旋翼只需产生一种推力全速飞行。在相同条件下, 它的速度和航程可以超过直升机两倍以上, 因此可以达到节能减排在 50% 以上。2、以苏制米-26 直升机为例, 旋翼直径是 32 米, 最大起飞重量 56 吨。同样起飞重量的飞行器, 它的碟形边缘最大直径只需 26 米。所有的小旋翼全部设计在各种固定涵道的内部, 并且外部最大直径的边缘设计有橡胶安全带。它不但起到安全保护作用, 而且还起到在平飞时空气阻力上下分流的作用。大大的提高了飞行器的飞行时的安全系数。3、由于采用的是小旋翼和小发动机组合。设计起飞重量在几十吨至上百吨很方便。如果需要的话, 设计与制造起飞重量在几百吨, 甚至上千吨也很容易。随着小旋翼个数的增加与减少, 它的内部容积也随着增大与减小。一种型式小旋翼与小发动机的标准组合, 可以适用于多种飞行器的设计要求。因此可以形成系列产品, 对于大量生产和制造飞行器非常有利。4、设计能够在海平面上垂直起落的特种飞行器的方法是, 根据飞行器的最大起飞重量来设计它的底部造型吃水深度和旋翼距离水平面的高度即可。假如用于军事, 可以根据需要设计安装各种战斗武器和装备, 尤其是它的顶部为安装各种防空武器提供了特有的有利平台, 大大的提高了其战斗力, 令敌机望风而逃。

[0005] (四) 附图说明 : 附图共 7 个, 以内设 8 个旋翼为例所制。图 1、图 2、图 3、图 6 表

示外部造型和内部构造位置。图 1 主视、图 2 仰视、图 6 俯视。图 3 表示平飞时旋翼角度和固定涵道内部形状,所有箭头表示空气流动方向。图 4 表示垂直起降时旋翼角度和空气流动方向。图 5 表示客仓和底部油仓容积,前后固定涵道形状。图 7 放大样,表示起落架结构情况。

[0006] (五)具体实施方式:首先要选一种合适的发动机,它应该是活塞式汽油风冷辅助油冷式,全铝合金结构的发动机,轻便节能。功率范围是 100KW-2000KW 左右的任何一种共 8 合。根据发动机功率大小和机体外部形状,设计旋翼直径大小和形状。有了这两样东西再设计发动机固定桥。只要解决了以上问题,就等于解决了瓶颈性的技术问题。应该参考的是 V-22 倾转旋翼飞机。有参考价值的飞机类型有:B-25、B-17、B-27、DHC-5、C-130、C-27、E-2C、B-29、阿帕奇 AH-64 尾翼、m1-24 尾翼、莫林 HC-3 尾翼、ATR-72、S-51 尾翼、中国水轰-5、直-8 尾翼、米-26 尾翼。它们的旋翼或者是尾翼还有发动机一旦能为我所用,会免去我们很多麻烦。其它方面都是采用现有的成熟技术,我们只管选择和利用就可以了。

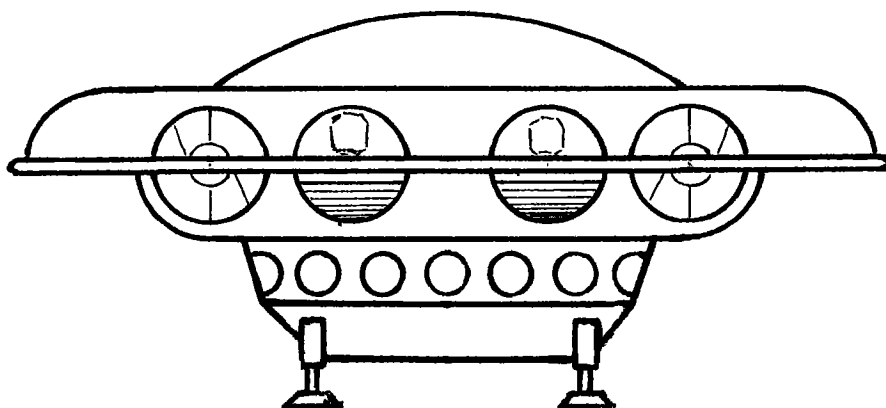


图 1

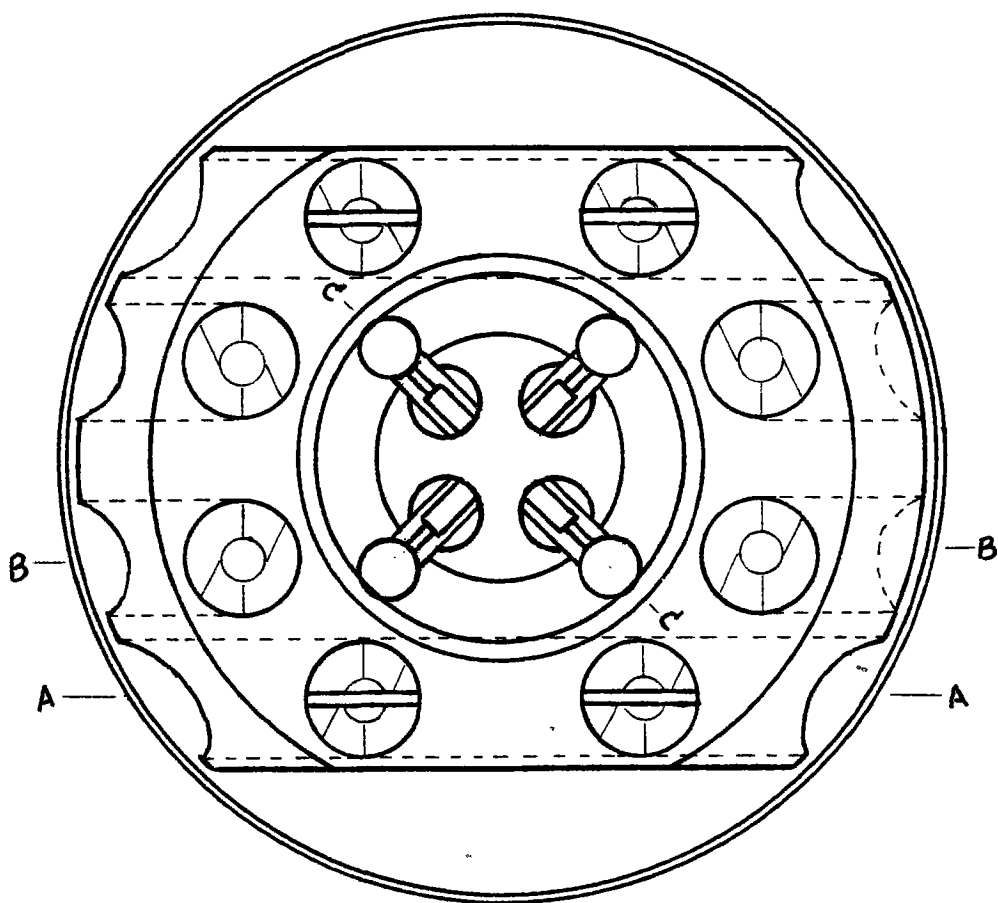


图 2

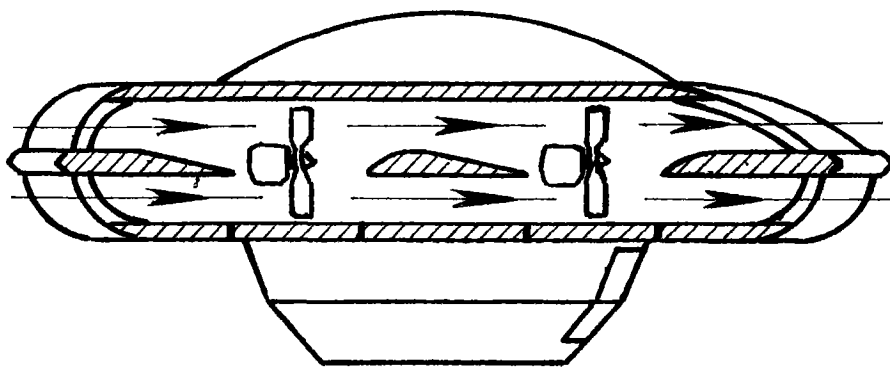


图 3 (A-A)

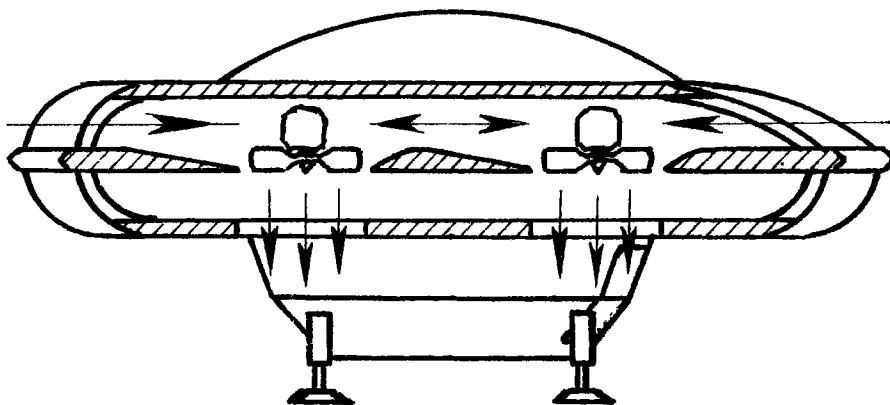


图 4 (A-A)

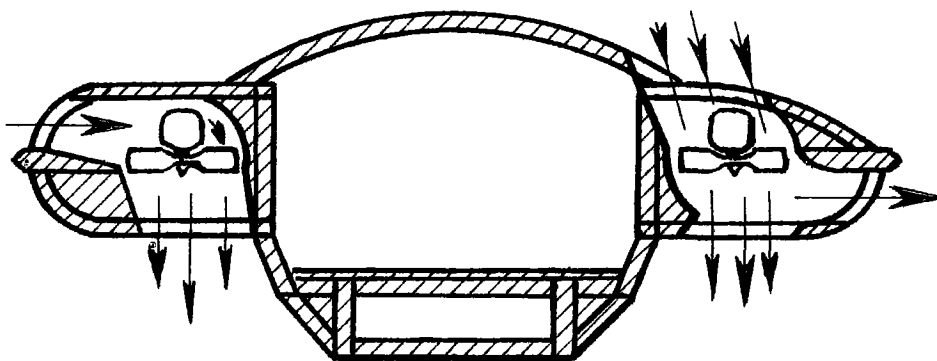


图 5 (B-B)

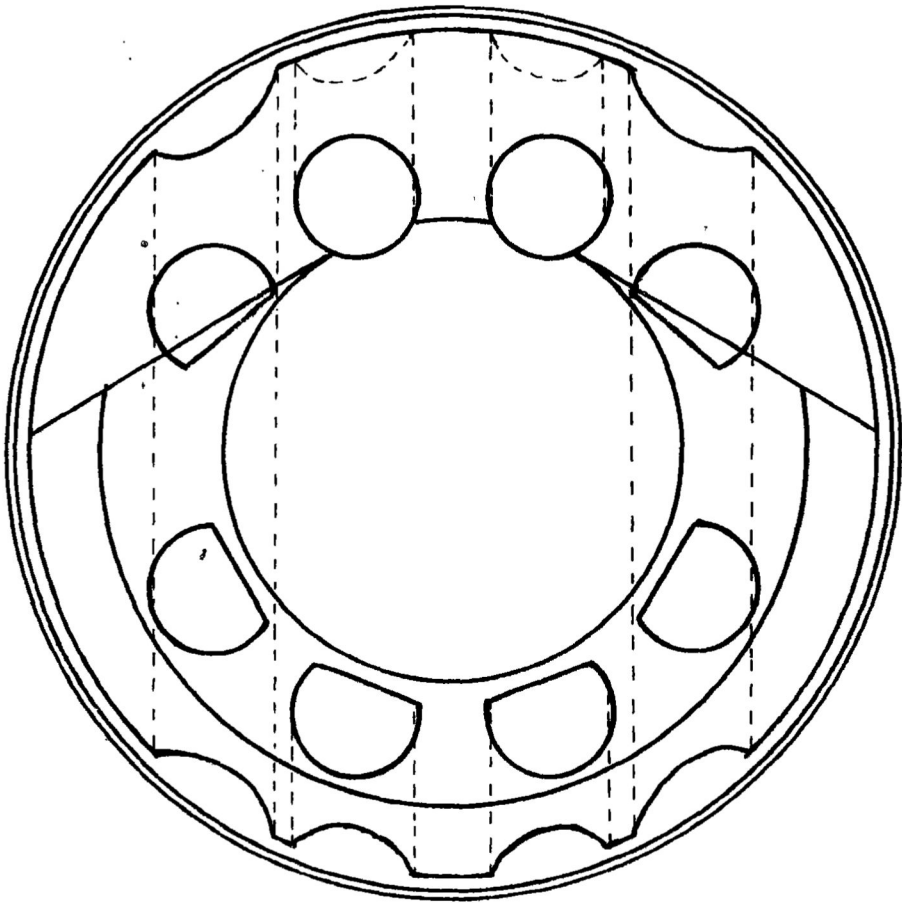


图 6

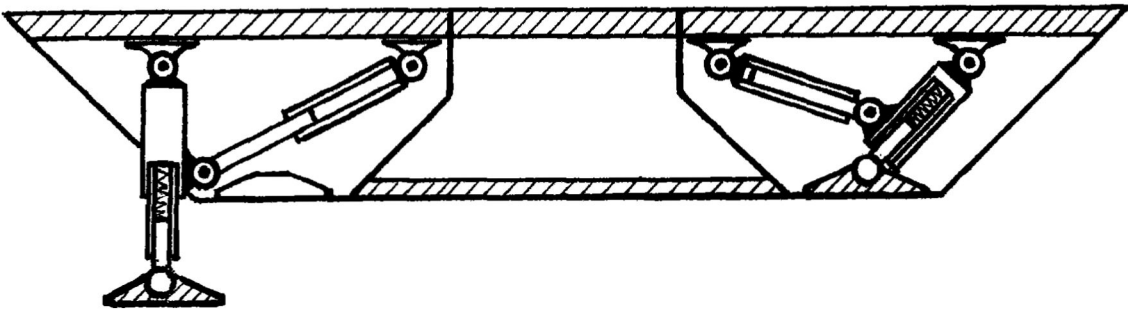


图 7(c-c)



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 101693470 A

(43) 申请公布日 2010.04.14

(21) 申请号 200910209567.9

(22) 申请日 2009.10.30

(71) 申请人 北京工业大学

地址 100124 北京市朝阳区平乐园 100 号

(72) 发明人 阮晓钢 侯旭阳

(74) 专利代理机构 北京思海天达知识产权代理有限公司 11203

代理人 卢国楷

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006.01)

B64D 27/02 (2006.01)

B64D 27/26 (2006.01)

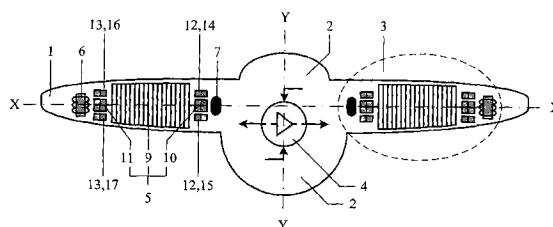
权利要求书 1 页 说明书 5 页 附图 4 页

(54) 发明名称

一种磁悬浮电力旋翼飞碟

(57) 摘要

本发明公开了一种磁悬浮电力旋翼飞碟,它包括碟壳、碟舱、旋翼系统,以及控制系统,其特征在于所述旋翼系统是磁悬浮电力旋翼系统,由磁悬浮旋翼轮、电力环、磁悬浮轴、磁悬浮导轨组成,自给电磁动力推动旋翼旋转,旋翼与其动力系统融为一体,有利于减小体积,减轻重量,提高动力转换效率,旋转的运动易于控制;旋翼轮在径向上悬浮于磁悬浮轴,在轴向上悬浮于磁悬浮导轨,能有效地避免其旋转时与碟壳内部的接触或摩擦。作为本发明的改进,还可在碟壳内共轴地上下叠放安装两套磁悬浮电力旋翼系统,也可在碟壳内共轴地内外嵌套安装两套磁悬浮旋翼系统,克服旋翼旋转时形成的反扭矩,实现飞碟自旋角度和自旋角速度的自动控制。



1. 一种磁悬浮电动力旋翼飞碟,包括:碟壳(1)、碟舱(2)、旋翼系统(3),以及控制系统(4),其特征在于所述旋翼系统(3)为磁悬浮电动力旋翼系统,由磁悬浮旋翼轮(5)、电动力环(6)、磁悬浮轴(7)、磁悬浮导轨(8)组成;电动力环(6)以及磁悬浮轴(7)和磁悬浮导轨(8)固定于碟壳(1);磁悬浮旋翼轮(5)悬浮于电动力环(6)和磁悬浮轴(7)以及磁悬浮导轨(8)约束的空间中,在电磁推力下环绕磁悬浮轴(7)旋转运行。

2. 根据权利要求1所述的磁悬浮电动力旋翼飞碟,其特征在于所述的磁悬浮旋翼轮(5)由桨叶(9)、磁悬浮内环(10)、磁悬浮外环(11)组成,桨叶(9)沿径向连接于磁悬浮内环(10)和磁悬浮外环(11)之间,形成叶轮;磁悬浮导轨(8)分磁悬浮内环导轨(12)和磁悬浮外环导轨(13),磁悬浮内环导轨(12)由内环上导轨槽(14)和内环下导轨槽(15)组成,磁悬浮外环导轨(13)由外环上导轨槽(16)和外环下导轨槽(17)组成;磁悬浮旋翼轮(5)的磁悬浮内环(10)在径向上环绕磁悬浮轴(7),在轴向上置于内环上导轨槽(14)和内环下导轨槽(15)之间;磁悬浮旋翼轮(5)的磁悬浮外环(11)在径向上内嵌于电动力环(6),在轴向上置于外环上导轨槽(16)和外环下导轨槽(17)之间。

3. 根据权利要求1或2所述的磁悬浮电动力旋翼飞碟,其特征在于磁悬浮旋翼轮(5)的磁悬浮内环(10)与磁悬浮轴(7)在径向上,依靠永磁体或电磁体或超导磁体,形成斥力型或引力型磁悬浮径向轴承,使磁悬浮旋翼轮(5)在径向上悬浮于磁悬浮轴(7)上。

4. 根据权利要求1或2所述的磁悬浮电动力旋翼飞碟,其特征在于磁悬浮旋翼轮(5)的磁悬浮内环(10)与磁悬浮内环导轨(12)在轴向上,依靠永磁体或电磁体或超导磁体,形成斥力型或引力型磁悬浮轴向轴承,使磁悬浮内环(10)悬浮于内环上导轨槽(14)和内环下导轨槽(15)之间;磁悬浮旋翼轮(5)的磁悬浮外环(11)与磁悬浮外环导轨(13)在轴向上,依靠永磁体或电磁体或超导磁体,形成斥力型或引力型磁悬浮轴向轴承,使磁悬浮外环(11)悬浮于外环上导轨槽(16)和外环下导轨槽(17)之间。

5. 根据权利要求1或2所述的磁悬浮电动力旋翼飞碟,其特征在于旋翼系统(3)的磁悬浮旋翼轮(5)与电动力环(6)和磁悬浮轴(7)构成磁悬浮电动引擎,作为飞碟旋翼动力来源;其中电动力环(6)为定子,磁悬浮旋翼轮(5)为转子,磁悬浮轴(7)为转轴,电动力环(6)依电磁转换原理,控制电动力环(6)中的流通电流变化,产生沿圆环的旋转磁场,该旋转磁场对磁悬浮旋翼轮(5)的磁悬浮外环(11)中磁场产生磁场力作用,推动磁悬浮旋翼轮(5)旋转。

6. 根据权利要求1或2所述的磁悬浮电动力旋翼飞碟,其特征在于碟壳(1)内可共轴地在轴向上叠放安装两套独立的磁悬浮电动力旋翼系统,即上旋翼系统(18)和下旋翼系统(19),形成共轴的轴向双磁悬浮电动力旋翼,其中,上旋翼系统(18)与下旋翼系统(19)的旋转方向相反,桨叶倾斜方向相反。

7. 根据权利要求1或2所述的磁悬浮电动力旋翼飞碟,其特征在于碟壳(1)内可共轴地在径向上叠放安装两套独立的磁悬浮电动力旋翼系统,即内旋翼系统(20)和外旋翼系统(21),形成共轴的径向双磁悬浮电动力旋翼,其中,内旋翼系统(20)与外旋翼系统(21)的旋转方向相反,桨叶倾斜方向相反。

一种磁悬浮电力旋翼飞碟

技术领域

[0001] 本发明属航空飞行器领域,具体涉及一种磁悬浮电力旋翼飞碟。

技术背景

[0002] 旋翼式飞行器的升力和推力由高速旋转的旋翼形成,而旋翼旋转的动力来自于引擎。现有的旋翼式飞行器,包括各种旋翼式直升飞机,其旋翼和引擎是两套分离的和独立的系统,通过传动机构连接在一起。

[0003] 与一般旋翼式飞行器相比,旋翼式飞碟的特殊性在于:旋翼式飞碟的旋翼系统及其动力系统需要安装在碟壳内。碟壳内部空间有限,限制了旋翼系统及其动力系统的结构和布局。因此,如何充分地利用碟壳内部有限的空间,设计结构紧凑、布局合理、重量轻、动力转换效率高,并且,易于操纵和控制的旋翼系统及其动力系统,是旋翼式飞碟设计的首要问题。

[0004] 旋翼在碟壳内高速旋转时,由于气动涡流、旋翼的柔性,以及飞碟的机动飞行等因素,可能发生旋翼与碟壳的触碰,产生故障,甚至导致严重的事故,详见专 CN 1120008A,存在着如上所述的缺点。因此,如何避免旋翼在高速旋转的情形下与碟壳内部的接触和摩擦,减少旋翼高速旋转时的噪声以及碟壳和碟舱的振动,提高动力转换效率,降低能耗,同时,保证旋翼以及飞碟的运行安全,是旋翼式飞碟设计的重要问题之一。

[0005] 与一般旋翼式飞行器类似,飞碟旋翼旋转时会产生反扭矩,详见专利 CN 1114279A,存在着飞碟碟体受到不可控反扭矩的问题。因此,如何克服旋翼式飞碟的反扭矩问题也是旋翼式飞碟设计的另一重要问题。

发明内容

[0006] 本发明的目的在于充分地利用碟壳内部有限的空间,设计和构造一种结构紧凑、布局合理、重量轻、动力转换效率高,并且拥有易于操纵和控制的旋翼系统及其动力系统的旋翼式飞碟。

[0007] 本发明的一种磁悬浮电力旋翼飞碟,包括碟壳、碟舱、旋翼系统,以及控制系统,其中所述的旋翼系统为磁悬浮电力旋翼系统,由磁悬浮旋翼轮、电动力环、磁悬浮轴、磁悬浮导轨组成;电动力环以及磁悬浮轴和磁悬浮导轨固定于碟壳;磁悬浮旋翼轮悬浮于电动力环和磁悬浮轴以及磁悬浮导轨约束的空间中,在电磁推力下环绕磁悬浮轴旋转运行。

[0008] 所述的磁悬浮旋翼轮由桨叶、磁悬浮内环、磁悬浮外环组成,桨叶沿径向(X-X)连接于磁悬浮内环和磁悬浮外环之间,形成叶轮;磁悬浮导轨分磁悬浮内环导轨和磁悬浮外环导轨,磁悬浮内环导轨由内环上导轨槽和内环下导轨槽组成,磁悬浮外环导轨由外环上导轨槽和外环下导轨槽组成;磁悬浮旋翼轮的磁悬浮内环在径向(X-X)上环绕磁悬浮轴,在轴向(Y-Y)上置于内环上导轨槽和内环下导轨槽之间;磁悬浮旋翼轮的磁悬浮外环在径向(X-X)上内嵌于电动力环,在轴向(Y-Y)上置于外环上导轨槽和外环下导轨槽之间。

[0009] 磁悬浮旋翼轮的磁悬浮内环与磁悬浮轴在径向(X-X)上,基于磁极同性相斥、异

性相吸的原理,依靠永磁体或电磁体或超导磁体,形成斥力型或引力型磁悬浮径向轴承,使磁悬浮旋翼轮在径向(X-X)上悬浮于磁悬浮轴上;磁悬浮旋翼轮的磁悬浮内环与磁悬浮内环导轨在轴向(Y-Y)上,基于磁极同性相斥、异性相吸的原理,依靠永磁体或电磁体或超导磁体,形成斥力型或引力型磁悬浮轴向轴承,使磁悬浮内环悬浮于内环上导轨槽和内环下导轨槽之间;磁悬浮旋翼轮的磁悬浮外环与磁悬浮外环导轨在轴向(Y-Y)上,基于磁极同性相斥、异性相吸的原理,依靠永磁体或电磁体或超导磁体,形成斥力型或引力型磁悬浮轴向轴承,使磁悬浮外环悬浮于外环上导轨槽和外环下导轨槽之间。

[0010] 旋翼系统的磁悬浮旋翼轮与电动力环和磁悬浮轴构成磁悬浮电动引擎,电动力环为定子,磁悬浮旋翼轮为转子,磁悬浮轴为转轴,电动力环依电磁转换原理,控制电动力环中的流通电流变化,产生沿圆环的旋转磁场,该旋转磁场对磁悬浮旋翼轮的磁悬浮外环中磁场产生磁场力作用,推动磁悬浮旋翼轮旋转。

[0011] 作为本发明的进一步改进,在于碟壳内可共轴地在轴向(Y-Y)上叠放安装两套独立的磁悬浮电动力旋翼系统,即上旋翼系统和下旋翼系统,形成共轴的轴向双磁悬浮电动力旋翼,其中,上旋翼系统与下旋翼系统的旋转方向相反,桨叶倾斜方向相反,能在保证推动力同轴同向的前提下克服或对消旋翼旋转时所形成的反扭矩,并且,可通过对上旋翼系统和下旋翼系统速度以及速度差的控制,实现飞碟自旋角度和自旋角速度的自动控制。

[0012] 作为本发明的另一种改进,在于碟壳内可共轴地在径向(X-X)上叠放安装两套独立的磁悬浮电动力旋翼系统,即内旋翼系统和外旋翼系统,形成共轴的径向双磁悬浮电动力旋翼,其中,内旋翼系统与外旋翼系统的旋转方向相反,桨叶倾斜方向相反,能在保证推动力同轴同向的前提下克服或对消旋翼旋转时所形成的反扭矩,并且,可通过对内旋翼系统和外旋翼系统速度以及速度差的控制,实现飞碟自旋角度和自旋角速度的自动控制。

[0013] 本发明所设计的磁悬浮电动力飞碟充分地利用碟壳内部有限的空间,设计结构紧凑、布局合理、重量轻、动力转换效率高,并且其旋翼系统及其动力系统易于操纵和控制;旋翼悬浮结构的设计避免旋翼在高速旋转的情形下与碟壳内部的接触和摩擦,减少旋翼高速旋转时的噪声以及碟壳和碟舱的振动,提高动力转换效率,降低能耗,同时,保证旋翼以及飞碟的运行安全;本发明所提到的两套改进方案在满足以上要求的前提下,克服了旋翼反扭矩的问题,能够实现飞碟稳定且易于实现的动力控制。

[0014] 下面结合附图和具体实施方式对本发明作进一步的详细描述。

附图说明

[0015] 图1:磁悬浮电动力旋翼飞碟侧视剖面示意图;

[0016] 图2:磁悬浮电动力旋翼飞碟俯视示意图;

[0017] 图3:共轴的轴向双磁悬浮电动力旋翼飞碟侧视剖面示意图;

[0018] 图4:共轴的径向双磁悬浮电动力旋翼飞碟侧视剖面示意图;

[0019] 图5:旋翼轮径向磁悬浮结构示意图;

[0020] 图6:旋翼轮轴向磁悬浮结构示意图;

[0021] 图7:电动力引擎实施例示意图。

具体实施方式

[0022] 实施例一：单旋翼磁悬浮点动力旋翼飞碟

[0023] 参考图 1 和图 2, 单旋翼磁悬浮点动力旋翼飞碟包括：碟壳 1、碟舱 2、旋翼系统 3, 以及控制系统 4, 其中, 旋翼系统 3 为磁悬浮点动力旋翼系统, 由磁悬浮旋翼轮 5、电动力环 6、磁悬浮轴 7、磁悬浮导轨 8 组成；电动力环 6 以及磁悬浮轴 7 和磁悬浮导轨 8 固定于碟壳 1；磁悬浮旋翼轮 5 由桨叶 9、磁悬浮内环 10、磁悬浮外环 11 组成, 桨叶 9 沿径向 (X-X) 连接于磁悬浮内环 10 和磁悬浮外环 11 之间, 形成叶轮；磁悬浮导轨 8 分磁悬浮内环导轨 12 和磁悬浮外环导轨 13, 磁悬浮内环导轨 12 由内环上导轨槽 14 和内环下导轨槽 15 组成, 磁悬浮外环导轨 13 由外环上导轨槽 16 和外环下导轨槽 17 组成；磁悬浮旋翼轮 5 的磁悬浮内环 10 在径向 (X-X) 上环绕磁悬浮轴 7, 在轴向 (Y-Y) 上置于内环上导轨槽 14 和内环下导轨槽 15 之间；磁悬浮旋翼轮 5 的磁悬浮外环 11 在径向 (X-X) 上内嵌于电动力环 6, 在轴向 (Y-Y) 上置于外环上导轨槽 16 和外环下导轨槽 17 之间。

[0024] 磁悬浮点动力旋翼飞碟的磁悬浮旋翼轮 5, 依靠由磁悬浮内环 10 与磁悬浮轴 7 组成的磁悬浮径向轴承, 在径向 (X-X) 上悬浮于磁悬浮轴 7 上；磁悬浮旋翼轮 5 的磁悬浮内环 10, 依靠由磁悬浮内环 10 和磁悬浮内环导轨 12 组成的磁悬浮轴向轴承, 在轴向 (Y-Y) 上悬浮于内环上导轨槽 14 和内环下导轨槽 15 之间；磁悬浮旋翼轮 5 的磁悬浮外环 11, 依靠由磁悬浮外环 11 和磁悬浮外环导轨 13 组成的磁悬浮轴向轴承, 在轴向 (Y-Y) 上悬浮于外环上导轨槽 16 和外环下导轨槽 17 之间。

[0025] 磁悬浮点动力旋翼飞碟磁悬浮旋翼轮 5 与电动力环 6 和磁悬浮轴 7 构成磁悬浮点动力引擎。磁悬浮点动力旋翼飞碟的点动力引擎可依一般电机原理设计, 电动力环 6 为定子, 磁悬浮旋翼轮 5 为转子, 磁悬浮轴 7 为转轴, 形成一般电动机的结构。

[0026] 磁悬浮点动力旋翼飞碟的点动力引擎采用永磁同步点动力引擎, 其结构如图 7 所示。

[0027] 永磁同步电动机结构简单紧凑, 损耗低, 效率高, 易于操纵和控制。永磁同步电机转子有各种不同的结构, 为便于原理的描述, 本实施例采用简单的插入式结构, 在磁悬浮外环 11 上嵌入成对的永磁体 23, 形成励磁磁场；作为定子的电动力环 6 有定子铁心 24, 定子铁心 24 的内圆均匀分布着定子槽 25, 定子槽 25 内按一定规律排布三相对称的定子绕组 26, 形成旋转磁场, 推动作为转子的磁悬浮旋翼轮 5 转动。

[0028] 实施例二：旋翼轮径向磁悬浮结构

[0029] 一种磁悬浮点动力旋翼飞碟, 其磁悬浮旋翼轮 5 在径向 (X-X) 上依磁悬浮原理悬浮于磁悬浮轴 7。

[0030] 如图 5 所示设计磁悬浮旋翼轮 5 的径向磁悬浮结构, 在磁悬浮旋翼轮 5 的磁悬浮内环 10 和磁悬浮轴 7 的外沿上安放成对的磁体 22, 磁悬浮内环 10 的磁体极性为, N 极朝内, S 极朝外；磁悬浮轴 7 的磁体极性为, S 极朝内, N 极朝外。根据磁体同极相斥的原理, 磁悬浮内环 10 外沿的磁极 N 与磁悬浮轴 7 外沿的磁极 N 形成斥力。因此, 图 5 所示的磁悬浮旋翼轮 5 径向磁悬浮结构可实现磁悬浮旋翼轮 5 在飞碟径向 (X-X) 上的悬浮。

[0031] 磁体 22 可采用同质均匀分布的永磁材料。理想情形下, 磁悬浮内环 10 的外沿与磁悬浮轴 7 的外沿成等间距状态。当磁悬浮旋翼轮 5 受扰动时, 其磁悬浮内环 10 的外沿与磁悬浮轴 7 的外沿可能偏离等间距位置, 然而, 由于磁场强度随间距的增大而减弱, 随间距

的减小而增强,所以,磁悬浮内环 10 与磁悬浮轴 7 将自动地回复到等间距的位置。可见,永磁式旋翼轮的径向磁悬浮结构是一个自然的稳定结构。

[0032] 磁体 22 也可以采用电磁材料。采用电磁体设计磁悬浮旋翼轮 5 的径向 (X-X) 悬浮结构可以获得良好的可控性,易于实施各种先进控制策略,获得最佳的磁悬浮旋翼轮 5 轴向 (X-X) 磁悬浮效果。

[0033] 图 5 中磁悬浮内环 10 的磁体可改变为超导材料,当其处于超导状态的时,依据 Meissner 效应,磁悬浮内环 10 将与磁悬浮轴 7 形成斥力,从而实现超导磁悬浮。此时,若磁悬浮轴 7 上的磁体为永磁体,超导磁悬浮也能获得自然的稳定结构;若磁悬浮轴 7 上的磁体为电磁体,超导磁悬浮也能获得良好的可控性,并可依据自动控制理论实施各种先进的控制策略。

[0034] 实施例三:旋翼轮轴向磁悬浮结构

[0035] 一种磁悬浮电力旋翼飞碟,其磁悬浮旋翼轮 5 在轴向 (Y-Y) 上依磁悬浮原理悬浮于磁悬浮导轨 8,即:磁悬浮内环 10 悬浮于内环上导轨槽 14 和内环下导轨槽 15 之间,磁悬浮外环 11 悬浮于外环上导轨槽 16 和外环下导轨槽 17 之间。

[0036] 如图 6 所示设计磁悬浮旋翼轮 5 的轴向磁悬浮结构,使磁悬浮内环 10 和磁悬浮外环 11 的磁体极性为,N 极在上,S 极在下;内环上导轨槽 14 和外环上导轨槽 16 的磁体极性为,S 极在上,N 极在下;内环下导轨槽 15 和外环下导轨槽 17 的磁体极性为,S 极在上,N 极在下。根据磁体同极相斥的原理,磁悬浮内环 10 上方的磁极 N 与内环上导轨槽 14 下方的磁极 N 形成斥力,磁悬浮内环 10 下方的磁极 S 与内环下导轨槽 15 上方的磁极 S 形成斥力;磁悬浮外环 11 上方的磁极 N 与外环上导轨槽 16 下方的磁极 N 形成斥力,磁悬浮外环 11 下方的磁极 S 与外环下导轨槽 17 上方的磁极 S 形成斥力。因此,图 6 所示的磁悬浮旋翼轮 5 径向磁悬浮结构可实现磁悬浮旋翼轮 5 在飞碟轴向 (Y-Y) 上的悬浮。

[0037] 图 6 所示的磁悬浮旋翼轮 5 径向磁悬浮结构中,磁体可采用同质均匀分布的永磁材料。考虑重量等因素,对磁悬浮导轨 8 的上下导轨槽设计和选择不同的磁场强度,使磁悬浮环处于上导轨槽和下导轨槽近似等间距的位置。当磁悬浮旋翼轮 5 受气流影响上下震动时,其磁悬浮内环 10 和磁悬浮外环 11 可能偏离等间距位置,然而,由于磁场强度随间距的增大而减弱,随间距的减小而增强,所以,磁悬浮内环 10 和磁悬浮外环 11 将自动地回复到等间距的位置。可见,永磁式旋翼轮的轴向磁悬浮结构是一个自然的稳定结构。

[0038] 图 6 所示的磁悬浮旋翼轮 5 径向磁悬浮结构中,磁体也可采用电磁材料。采用电磁体设计磁悬浮旋翼轮 5 的轴向 (Y-Y) 悬浮结构可以获得良好的可控性,易于实施各种先进控制策略,获得最佳的磁悬浮旋翼轮 5 轴向 (Y-Y) 磁悬浮效果。

[0039] 图 6 中磁悬浮旋翼轮 5 的磁悬浮内环 10 和磁悬浮外环 11 的磁体可改变为超导材料,当其处于超导状态的时,依据 Meissner 效应,磁悬浮旋翼轮 5 的磁悬浮环将与上导轨槽和下导轨槽形成斥力,从而实现磁悬浮。此时,若内磁悬浮导轨 12 和外磁悬浮导轨 13 上的磁体为永磁体,超导磁悬浮也能获得自然的稳定结构;若内磁悬浮导轨 12 和外磁悬浮导轨 13 上的磁体为电磁体,超导磁悬浮也能获得良好的可控性,并可依据自动控制理论实施各种先进的控制策略。

[0040] 实施例四:电力引擎

[0041] 一种磁悬浮电力旋翼飞碟,其旋翼系统 3 的磁悬浮旋翼轮 5 与电力环 6 和磁

悬浮轴 7 构成磁悬浮电动引擎。磁悬浮电动力旋翼飞碟的电动力引擎可依一般电机原理设计,电动力环 6 为定子,磁悬浮旋翼轮 5 为转子,磁悬浮轴 7 为转轴,形成一般电动机的结构。

[0042] 磁悬浮电动力旋翼飞碟的电动力引擎的结构和原理可以是同步电动机式的、异步电动机式,以及直流电动机式的。

[0043] 磁悬浮电动力旋翼飞碟电动力引擎的一个典型的实施方案是永磁同步电动力引擎,其原理性结构如图 7 所示。

[0044] 永磁同步电动机结构简单紧凑,损耗低,效率高,易于操纵和控制。永磁同步电机转子有各种不同的结构,为便于原理的描述,本实施例采用简单的插入式结构,在磁悬浮外环 11 上嵌入成对的永磁体 23,形成励磁磁场;作为定子的电动力环 6 有定子铁心 24,定子铁心 24 的内圆均匀分布着定子槽 25,定子槽 25 内按一定规律排布三相对称的定子绕组 26,形成旋转磁场,推动作为转子的磁悬浮旋翼轮 5 转动。

[0045] 实施例五:共轴的轴向双磁悬浮电动力旋翼系统

[0046] 一种磁悬浮电动力旋翼飞碟,在改进其旋翼系统以克服旋翼反扭矩问题时,采用共轴的轴向双磁悬浮电动力旋翼系统。共轴的轴向双磁悬浮电动力旋翼系统包括上旋翼系统 18 和下旋翼系统 19。上下两个旋翼系统采用相同的结构组成,均由磁悬浮旋翼轮 5、电动力环 6、磁悬浮轴 7、磁悬浮导轨 8 组成。

[0047] 工作时,上下两个旋翼系统各自的电动力环产生的旋转磁场旋转方向相反,带动各自的磁悬浮旋翼轮也以相反的方向旋转。上下两个磁悬浮旋翼轮保持相同的绝对转速,可以抵消各自产生的反扭矩,保持碟壳稳定;上下两个旋翼系统同时提供升力或前进动力,大大提高飞碟的动力性能,

[0048] 实施例六:共轴的径向双磁悬浮电动力旋翼系统

[0049] 一种磁悬浮电动力旋翼飞碟,在改进其旋翼系统以克服旋翼反扭矩问题时,采用共轴的径向双磁悬浮电动力旋翼系统。共轴的径向双磁悬浮电动力旋翼系统包括内旋翼系统 20 和外旋翼系统 21。上下两个旋翼系统采用相同的结构组成,均由磁悬浮旋翼轮 5、电动力环 6、磁悬浮轴 7、磁悬浮导轨 8 组成。

[0050] 工作时,内外两个旋翼系统各自的电动力环产生的旋转磁场旋转方向相反,带动各自的磁悬浮旋翼轮也以相反的方向旋转。内外两个磁悬浮旋翼轮保持额定的绝对转速差,可以抵消各自产生的反扭矩,保持碟壳稳定;内外两个旋翼系统同时提供升力或前进动力,提高了飞碟的动力性能。

[0051] 共轴径向双磁悬浮电动力旋翼系统由于采用双旋翼系统同平面放置,使其两个磁悬浮旋翼轮相互间的气流扰动大大减小,提高了旋翼系统的可控性和稳定性。

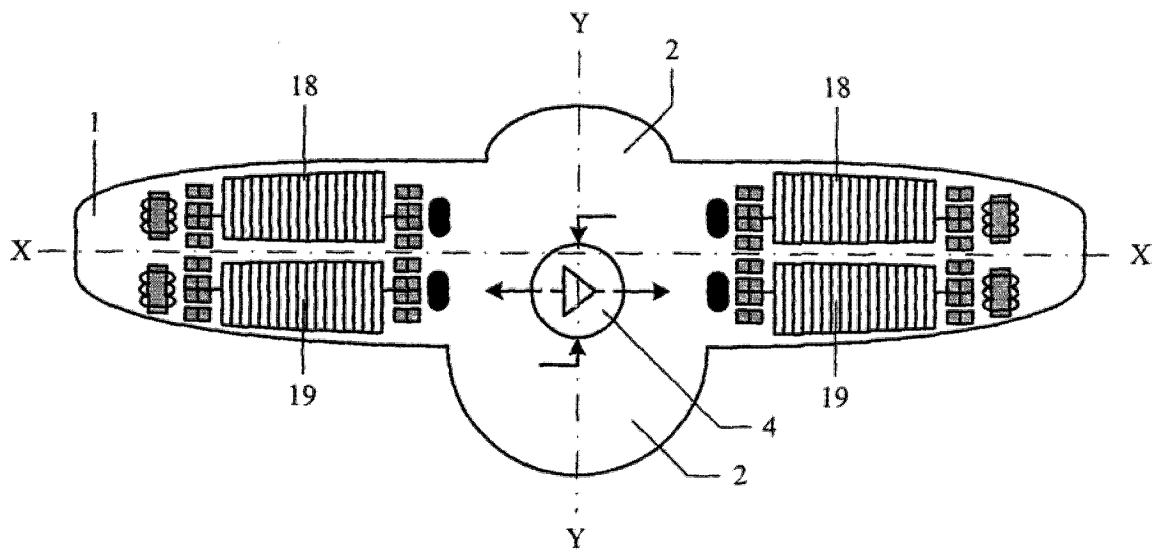


图 3

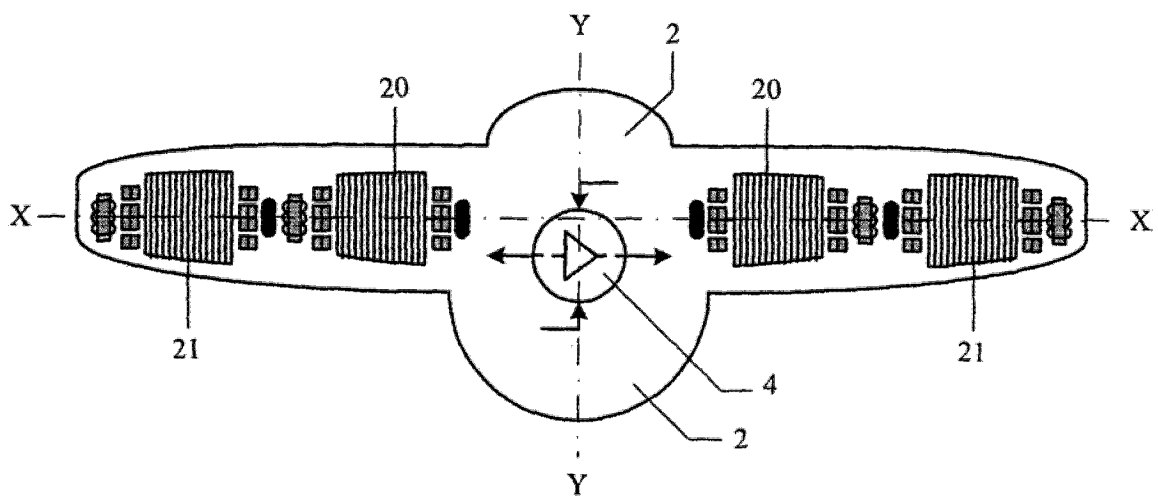


图 4

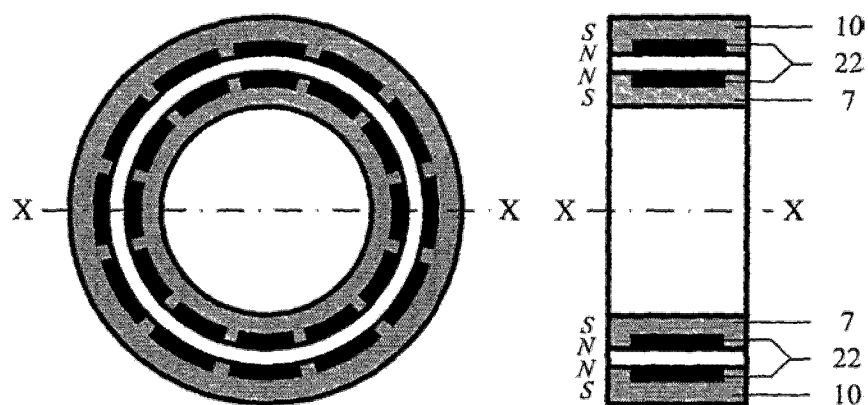


图 5

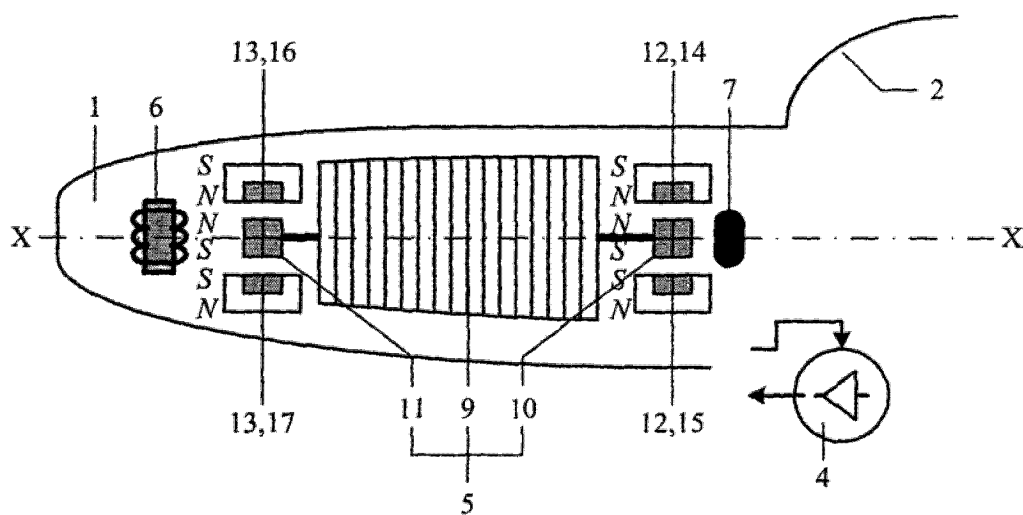


图 6

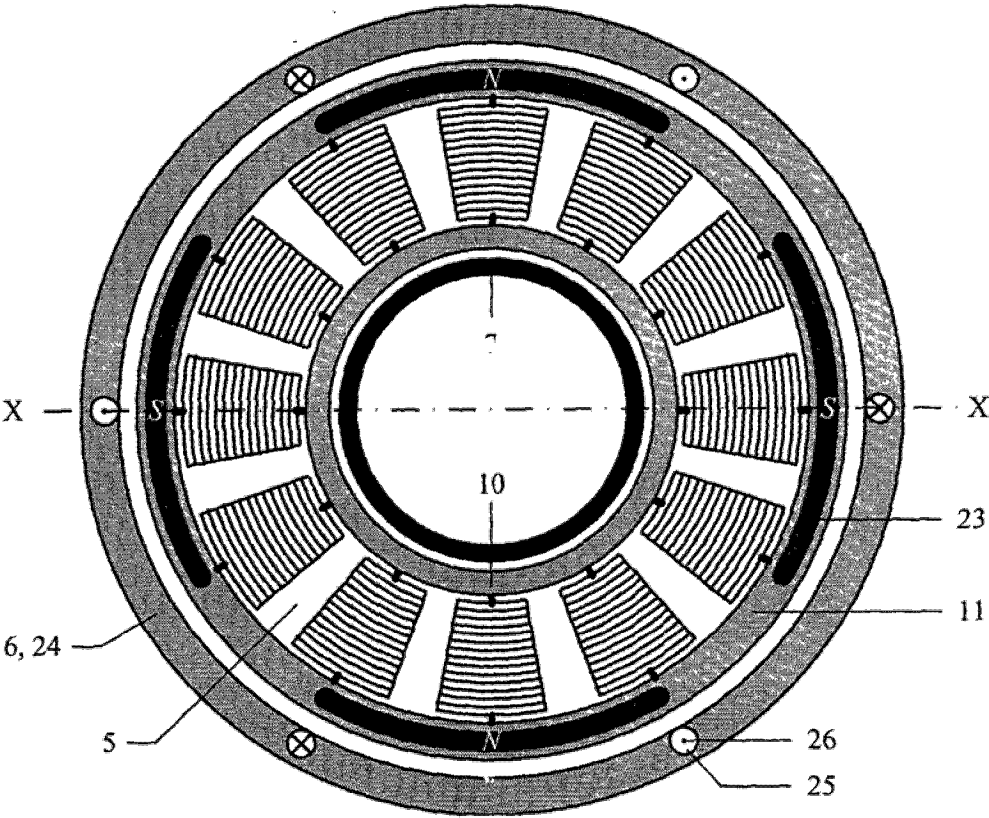


图 7



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 101913428 A

(43) 申请公布日 2010. 12. 15

(21) 申请号 201010238201. 7

(22) 申请日 2010. 07. 26

(71) 申请人 李进朋

地址 537205 广西壮族自治区桂平市寻旺乡
先锋村湾塘屯 39 号

(72) 发明人 李进朋

(51) Int. Cl.

B64C 39/06 (2006. 01)

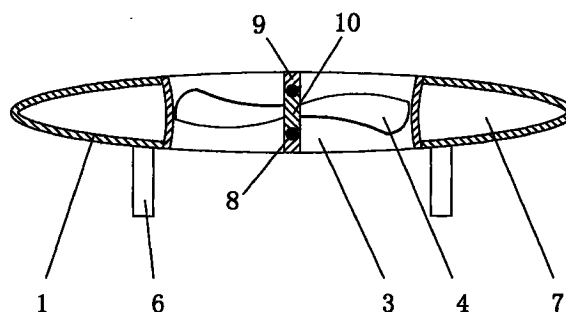
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 2 页

(54) 发明名称

飞碟

(57) 摘要

本发明公开了一种飞碟,包括飞碟主体,飞碟主体的中心设置有轴向的通孔,通孔内安装有扇叶组件,扇叶组件连接杆有带动其旋转的动力装置,飞碟主体的底部设置有推动器,飞行平稳、可靠。风扇的安装结构是在通孔的两端安装有支架,支架内侧安装有轴套,轴套的末端及安装扇叶组件的轴心两端均设置有半球形内凹,轴套与轴心内凹形成的空间内安装有滚珠,滚珠在轴向和径向上均能支撑、定位扇叶组件的轴心,推动器通过调节装置安装在飞碟主体上,改变推动器的方向,可以实现变向等。本发明在动力上采用扇叶组件和推动器的双动力,动力能源可来自燃烧氢气等气体,也可以采用核能源等。



1. 一种飞碟,包括飞碟主体(1),其特征在于所述飞碟主体(1)的中心设置有轴向的通孔(3),所述通孔(3)内安装有扇叶组件(4),扇叶组件(4)连接杆有带动其旋转的动力装置,所述飞碟主体(1)的底部设置有推动器(6)。

2. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于所述通孔(3)的两端安装有支架(5),所述支架(5)内侧安装有轴套(9),所述轴套(9)的末端及安装扇叶组件(4)的轴心(10)两端均设置有半球形内凹,所述轴套与轴心(10)内凹形成的空间内安装有滚珠(8)。

3. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于所述推动器(6)通过调节装置安装在飞碟主体(1)上。

4. 根据权利要求1所述的飞碟,其特征在于所述飞碟主体(1)的表面设置有太阳能电池板(2)。

飞碟

技术领域

[0001] 本发明涉及一种高空飞行器。

背景技术

[0002] UFO, unidentified flying object 中文意思是不明飞行物, 俗称飞碟。20 世纪以前较完整的目击报告有 300 件以上。据目击者报告, 不明飞行物外形多呈圆盘状(碟状)、球状和雪茄状。20 世纪 40 年代末起, 不明飞行物目击事件急剧增多, 引起了科学界的争论。持否定态度的科学家认为很多目击报告不可信, 不明飞行物并不存在, 只不过是人们的幻觉或是目击者对自然现象的一种曲解。肯定者认为不明飞行物是一种真实现象, 正在被越来越多的事实所证实。到 80 年代为止, 全世界共有目击报告约 10 万件。关于 UFO 的专著约 350 余种, 各种期刊近百种。世界各国有一批专家参加此项工作。中国也建立了以科技工作者为主的民间学术研究团体——中国 UFO 研究会。中国关于 UFO 的科普刊物《飞碟探索》于 1981 年创刊。虽然到目前为止, 人类仍然无法揭开飞碟的神秘面纱, 其具体的结构更是无从得知, 但单凭借人们的想象, 世界各国的专利库中仍然能够查到众多的关于飞碟飞方面的专利文献, 因此, 本申请人也设计出一种飞碟结构, 希望能为人类的航天飞行事业贡献力量。

发明内容

[0003] 为了克服现有技术的不足, 本发明提供一种结构简单的飞碟。

[0004] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案是:

[0005] 一种飞碟, 包括飞碟主体, 所述飞碟主体的中心设置有轴向的通孔, 所述通孔内安装有扇叶组件, 扇叶组件连接杆有带动其旋转的动力装置, 所述飞碟主体的底部设置有推动器。

[0006] 所述通孔的两端安装有支架, 所述支架内侧安装有轴套, 所述轴套的末端及安装扇叶组件的轴心两端均设置有半球形内凹, 所述轴套与轴心内凹形成的空间内安装有滚珠。

[0007] 所述推动器通过调节装置安装在飞碟主体上。

[0008] 所述飞碟主体的表面设置有太阳能电池板。

[0009] 本发明的有益效果是: 本发明飞碟主体的中心设置有轴向的通孔, 通孔内安装有扇叶组件, 飞碟主体的底部设置有推动器, 飞行平稳、可靠。风扇的安装结构是在通孔的两端安装有支架, 支架内侧安装有轴套, 轴套的末端及安装扇叶组件的轴心两端均设置有半球形内凹, 轴套与轴心内凹形成的空间内安装有滚珠, 滚珠在轴向和径向上均能支撑、定位扇叶组件的轴心, 推动器通过调节装置安装在飞碟主体上, 改变推动器的方向, 可以实现变向等。本发明在动力上采用扇叶组件和推动器的双动力, 动力能源可来自燃烧氢气等气体, 也可以采用核能源等。

附图说明

[0010] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明。

[0011] 图 1 是本发明的俯视图；

[0012] 图 2 是本发明的仰视图；

[0013] 图 3 是本发明的轴剖图。

具体实施方式

[0014] 参照图 1、图 2、图 3，一种飞碟，包括飞碟主体 1，飞碟主体 1 内设置有工作空间 7。于所述飞碟主体 1 的中心设置有轴向的通孔 3，所述通孔 3 内安装有扇叶组件 4，扇叶组件连接杆有带动其旋转的动力装置。具体来说，所述通孔 3 的两端安装有支架 5，所述支架 5 内侧安装有轴套 9，所述轴套 9 的末端及安装扇叶组件 4 的轴心 10 两端均设置有半球形内凹，所述轴套与轴心 10 内凹形成的空间内安装有滚珠 8，滚珠在轴向和径向上均能支撑、定位扇叶组件的轴心。

[0015] 所述飞碟主体 1 的底部设置有推动器 6，所述推动器 6 通过调节装置安装在飞碟主体 1 上，改变推动器的方向，可以实现变向等。

[0016] 所述飞碟主体 1 的表面设置有太阳能电池板 2，太阳能电池板 2 产生的电能可以作为电能补偿，清洁、节能。

[0017] 本发明在动力上采用扇叶组件和推动器的双动力，动力能源可来自燃烧氢气等气体，也可以采用核能源等。

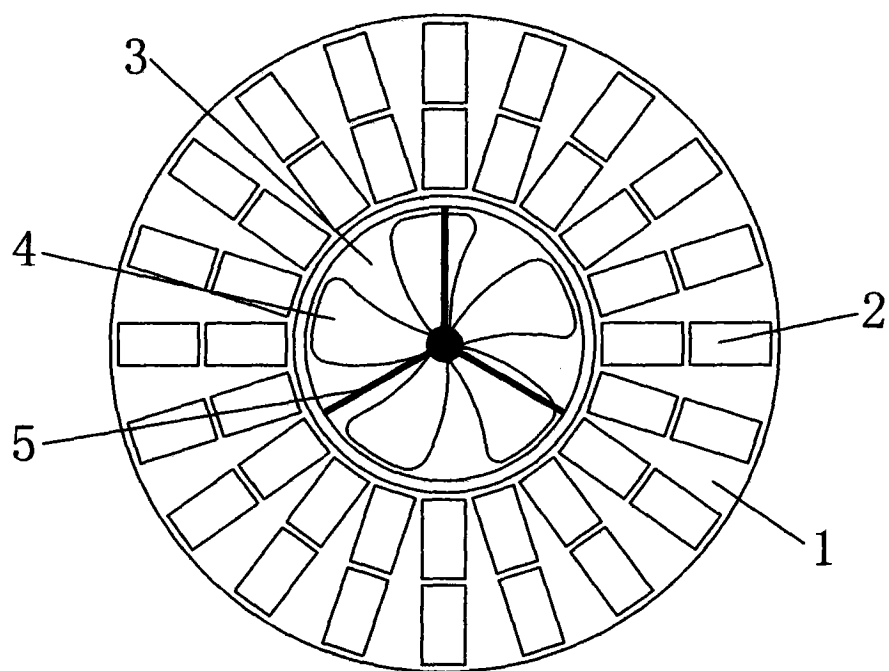


图 1

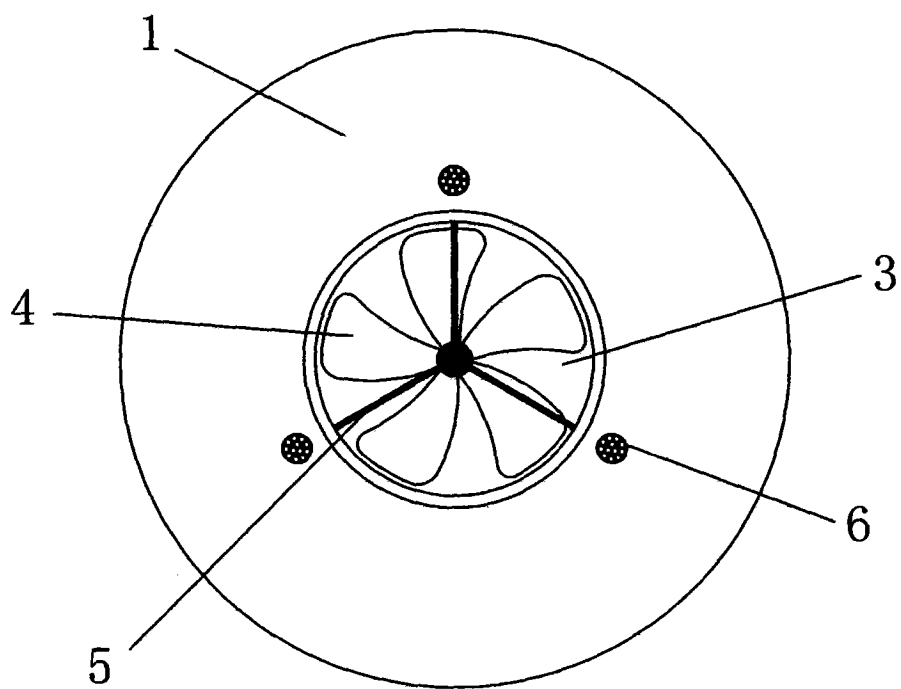


图 2

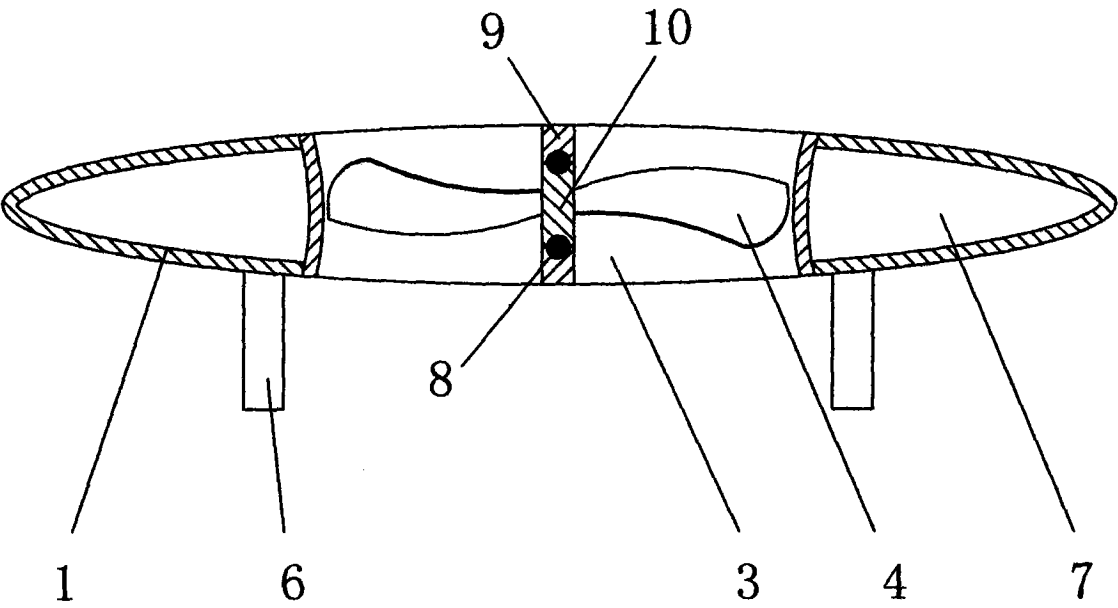


图 3



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 103407573 A

(43) 申请公布日 2013. 11. 27

(21) 申请号 201310245478. 6

(22) 申请日 2013. 06. 09

(71) 申请人 丁飞

地址 236827 安徽省亳州市谯城区五马镇大
丁(芍花)行政村大丁村 110 号

(72) 发明人 丁飞

(51) Int. Cl.

B64C 29/04 (2006. 01)

B64C 39/06 (2006. 01)

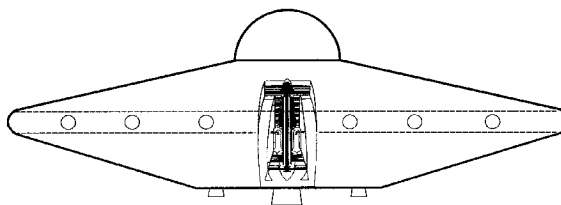
权利要求书1页 说明书7页 附图1页

(54) 发明名称

垂直起降喷气式碟形飞行器

(57) 摘要

本发明涉及技术领域包括航天、外太空探索、航空运输、军事国防战斗机、个人乘用交通工具、小型无人遥控航拍、探测、探险、救灾、航模。垂直起降喷气式碟形飞行器通过高速旋转的外壳和喷气发动机,使飞行器达到平稳升降、空中悬停、水平方向高速移动飞行、前后左右任意转向、防撞击与防杀伤性武器攻击的性能。旋转外壳产生的离心力、纠偏功能使碟形飞行器比现代固定翼飞机、螺旋桨式直升机在起飞和降落过程中更加稳定,减少了因不稳定气流和侧风导致的坠毁和伤亡事故,飞机、汽车碰撞故事;垂直起降减少了空间和场地限制因素,高速飞行使战斗机作战性能提高更具机动性和灵活性,大大降低时间成本、人力、物力、国家财力资源。



垂直起降喷气式碟形飞行器外型从上部看为正圆形,侧视为两个半椭圆形碟子状扣在一起,上椭圆为圆滑弧形面,下椭圆因布置发动机喷气尾管和调节方向喷嘴,椭圆底部为切割不规则平面。飞行器顶部为半球形控制舱和乘人舱,控制舱直径约为外壳直径的三分之一到五分之一,居于壳顶中央部位,控制舱周边为发动机进气栅栏。喷气式发动机轴向与外壳旋转面成垂直布置,发动机轴旋转轴心与外壳旋转面中心的交点与碟形飞行器的重心重合在质点附近,或重心在轴线稍向下,以保证飞行器的平稳起降和平稳飞行。但是碟形飞行器的旋转外壳不同于固定翼飞机机翼和螺旋桨式直升机翼功能,固定翼和直升机旋转翼主要起升力作用,碟形飞行器旋转产生离心力,主要起稳定和纠偏作用,升力主要靠喷气发动的推力实现,推力大于飞行器质量,飞行器上升或向前飞行,等于飞行器质量悬停,推力小于地球对飞行器产生的引力,飞行器降落。

飞行器发动机与旋转外壳通过特殊构造,纠正相互间产生的扭矩,从而达到平衡,控制舱固定在发动机上,相对于外壳和发动机内部高速旋转的涡轮是静止状态。

1. 碟形、圆形、椭圆形、类圆形外部形状,具有旋转外壳、垂直起降、悬停、水平移动的飞行器,应用于航天、航空、近地飞行或水中航行领域,航模制造。

2. 涡喷发动机驱动飞行器外壳旋转,并实现平稳起降,水平方向移动,上下、左右、前后空间六个任意度转向的构造系统。

3. 平衡高速旋转发动机与旋转外壳相互间产生的扭矩力,使控制系统舱、载物舱、乘驾人员处于相对静止状态的构造原理和制造工艺(核心机密技术)。

4. 因动力系统故障,防飞行器失控或坠落的备用、逃生保障构造系统。

垂直起降喷气式碟形飞行器

[0001] 技术领域：垂直起降喷气式碟形飞行器可以广泛应用于航天、航空运输、载人外太空探索，配置火箭发动机技术或核动力、磁动力进行星际间旅行；配置现代涡扇发动机技术替代平展双翼式大、中型空中客机进行远距离的人与货物的运输，碟形飞行器在制造与维修、飞行速度和稳定性方面都具有不可比拟的优越性；配置现代战斗机的涡喷式发动机技术，可以替代涡喷式战斗机和螺旋桨式直升机，在军事方面碟形飞行器可以发挥更大的速度优势，垂直起降、空中悬停、任意角转向、超高音速 10-20 马赫（音速）飞行可以让碟形飞行器更具作战机动性和灵活性，高速旋转的碟形外壳，使碟形飞行器具有抗导弹以及各种现代武器打击的优越功能；配置小型涡喷或涡扇发动机，可以替代现在的汽车解决交通拥堵，实现三维的立体交通，使出行更加方便和经济，小型碟形飞行器在野外探险、探矿、石油勘探、航拍测绘、灾难救援、医疗救助等领域都有非常广泛的实用价值和应用前景。

[0002] 背景技术：探索未知、勇于开拓创新是人类不断前进的动力，当然也应是人类征服未来的动力。人类发展至今的同时经历了许许多多神秘的未知，这其中包括大自然未解之谜、人类社会中的许多历史之谜、当然也包括如今高科技也无法解释的（碟形飞行器）UFO 之谜（或政府已知故意隐瞒）。

[0003] 正因为是谜才引来人们的关注与研究，正因为许许多多的谜才让许多不管是官方的还是民间的研究组织在全球纷纷建立，正是因为许许多多的谜才有了许多探索未知杂志的立足之地，当然其中也包括《飞碟探索》杂志。可以说自从本人研究 UFO 之后《飞碟探索》便成了本人必读的杂志，本人也喜欢收集一些旧的《飞碟探索》杂志，喜欢细细的推敲认为是经典的文章，当我把许多杂志里面的一些内容跨越年代连起来研究，还真有许多突破性的发现。但本人研究至今始终认为人类对 UFO 的研究缺乏现实性与系统性！

[0004] 我认为人类对碟形飞行器（以下简称飞碟）研究缺乏现实性是指：现在的人类研究不知如何下手，只是研究一些飞碟出现时的一些现象，找不到一条明确而具有现实意义的道路。本人认为这条明确而具有现实意义的道路应是从研制人类的最初的飞碟产品并投入应用开始。当然从各种杂志上你也许会得知世界各强国都在争相研制飞碟（或类似技术），但他们的目的无一不是应用在军事上，这应该说是一种悲哀！

[0005] 本人认为人类最初的飞碟并不应像许多人想象中的那么复杂，也就是说人类最初的飞碟具有直升机的技术性能就可以了，当然也不可能在初期就能具有外星文明的那种高科技成果，因为这是不现实的。本人认为人类最初的飞碟不但具有直升机的性能而且还应具有现代直升机无法比拟的性能。首先现代的直升机都是采用置顶式螺旋桨获取动力来实现升空的从而造就了与生俱来的缺陷，比如：主螺旋桨产生升力的同时也会对自身产生压力从而降低了飞机的有效载荷；旋翼伤人及桨片的易受损等问题导致了它在许多方面应用受限。而人类最初的飞碟可采用多种动力比如涡旋喷气式动力、或以上两种结合的电磁推动（当然最终抛弃传统动力还需要一段时间），采用涡喷式应是最初形势，它将为其他形式飞碟的研制奠定基础，等技术成熟了我们也可以搞成喷气式的或者结合电磁推进式的或纯磁动力推动式的（比如美国的 B-2 就是喷气式与电磁推动式相结合的，从而开创了用较低的动力推动大型机成功的先例）。但采用涡旋喷气式飞碟的性能也将比如今的螺旋桨式直

升机好,它的涡轮片可以藏在机身内从而避免了桨叶伤人及桨叶受损。或许也有人说美国早期时候也研究过飞碟但均以失败告终(原因是“地面效应”),但本人认为他们也许是失败了,也许是没有找到正确的方案,也许是把失败的一面展示给了公众而保留了成功的一面,要不今天他们怎么会造出 B-2 隐形轰炸机?

[0006] 那么假定人类最初的飞碟造出来了它究竟有何用处呢,也就是说它的现实性如何?可以说飞碟的正确应用将会引导人类朝正确的社会发展方向前进,这不是本人的主观臆断!看了以下分析您就会知道本人的见解正确与否。

[0007] 首先,人造飞碟首当其冲应在交通领域发挥重大作用。飞碟的起降不需要专门的跑道这就决定了它有极其强的适应能力,它可以降落在楼房顶、公路、草原、沙漠、戈壁滩甚至是任意一块平地。因此它可以解决两方面的交通问题:一方面是城市内的交通问题;另一方面就是城市与城市间的交通问题。可以说现在城市交通日渐拥挤,道路再宽也不解决问题(现实中城市中的公路不可能无限宽),甚至有的城市的出租车要实行单、双日轮流出行。可以说现在的交通单靠地面交通已无法达到快捷、有效地解决交通拥挤问题。因为二维的地面毕竟没有三维的空间大,所以我们可以城市中建设专门可以供飞碟起降的平顶式的楼房,乘客可在楼顶乘坐飞碟,在到达目标建筑的楼顶之后就可下机了。这样对乘客来说走的是直线也就是最近的路程,当然也是最快捷的方式!空间的三维性决定它可以解决二维空间无法解决的问题,地面的汽车再多再拥挤那只是在地面上,到了空中飞碟可以在不同的空域在不同的空层上,用固定的航线实现立体式的交叉航行,当然这样就再也不需要红绿灯了也就没了交通拥挤问题!由于飞碟在飞行中是高速旋转的,这样也避免了像飞机一样会因撞击而发生坠毁事故。另一方面就是城市间的交通问题,在许多人的眼里机场只能建在开发区或城郊,当然这也是与现在的飞机安全性不是很高且它的起降方式所决定的,现在的飞机由于都是滑翔式起降这就决定了先天没有垂直起降功能,这样势必会造成许多空难的产生。比如:飞机起降时极易发生鸟撞事件;空中一侧发动机停车,机组人员会不会担心另一侧发动机是否能正常工作,当所有的发动机都被迫关闭时它也许只能做一次滑翔的“铁鸟”了,能不能正常着地那也是未知。人造飞碟可以安装两套动力系统:一套工作,一套备用(还可以是多套动力系统或配备备用电池或安装火箭反推装置)。退一万步即使是两套都不能正常工作了,我们还可以在飞碟的底部或周边安装火箭式反喷器,根据飞碟下降的速度我们可以用电脑或人工控制喷气量的大小从而使飞碟平稳降落,可以说这是现代飞机根本无法做到的,也不可能做到的!现在的机场不能建在市中心的另一制约因素是飞机的起降方式,飞机的起降需要长长的跑道这就决定了机场不可能建在黄金地段的市中心。而人造飞碟只需要一个足够起降的一小块平地就行了,因此城市与城市间通航的飞碟完全可以降在城市的中心甚至任何一个允许降落的地方,这就比现在的飞机更加的快捷方便!

[0008] 也许有人说这种人造飞碟若用在小城市是不是效费比不高,这也引出了下一个论题“人口相对的集中”也就是其次的问题。

[0009] 现在国家强调集中人口建设具有一定规模的城镇,也就是加快中等规模城镇的发展,同时也要求能增加农民进城务工的机会。不管是国家的政策也吧还是历史的发展的必然也吧,解放至今中国的绝大多数城市的人口是呈增长态势,这其中当然也包括许多新兴的中小城市。可以说人造飞碟的应用将促进这种格局的形成,因为人造飞碟一旦投入应用

将带动许多行业的发展,比如餐饮业、旅游业、房地产等第三产业的发展。同时还将促进许多行业的进一步发展,航空业那是首当其冲的了,其次就是严重依赖汽车交通的行业,比如地质勘探。地质勘探这可绝对是一项最苦的差事,他们的足迹可以说是遍布祖国的天南地北,这其中包括一马平川的平原地带、错落起伏的丘陵与半丘陵地带、层峦叠嶂的山地、渺无人烟的戈壁沙漠滩等等。可以说行车的难度一个比一个难,后勤保障也一个比一个难,这其中也不乏连汽车都难以进入的地方(体积大的人造飞碟可以充当野外营房的同时提供后勤补给,在完成任务后再返回。这是一般的直升机难以做到的也是无法做到的)。因此人造飞碟的应用可以使许多无法实现的勘探得到解决,产生的经济效应是难以估量的!综上所述人造飞碟带动经济发展的同时也将调动许多人力进入城镇,从而满足许多行业用人的需要。可以说人造飞碟的应用与人口的集中互相影响、相互促进。因此人造飞碟的应用将有利于人口的相对集中!

[0010] 那么,人口相对集中了有什么好处呢?可以这样说对自然界影响最大的是人类,人类的相对集中也将减弱人类对自然界的破坏,这就引出了如今风行的话题——环保问题亦即第三个大问题。

[0011] 多少年来人类的发展可以说是始终以能源为代价的。古代的人类以自然界的动植物为食物提供能量、能源;现代的人类更是离不开自然界的能源,石油、煤炭、天然气、各种矿藏等能源成了国民经济发展的擎天柱。为了能源各大国也是煞费苦心,第二次美伊之战更能说明问题。以上说的是“死能源”他们均是不可再生的,用完了也就用完了,不像草木、风能、水能与太阳能等可再生能源。但是人类对待再生能源一点也并不见得比不再生能源好到哪儿去,过度放牧造成草原的沙漠化,滥砍林区造成水土流失、洪水泛滥,98年洪水不是让中国吃尽了苦头?

[0012] 人造飞碟的应用可以缓解、甚至是解决这些问题。人造飞碟的应用将有利于人口的集中,这样我们就可以把人口从不利于人类居住与耕作的土地上迁出来并且加以培训,让他们来填补因人造飞碟的带动而急需的人力资源。这样我们就可以封山育林改善大自然,同时也就改善人类生存的环境。当然我本人认为人类达到最完美的状态是公路与铁路的消失,为什么这样说?我本人认为随着人造飞碟的应用,未来的人类将居住在若干个有限的城市内从而形成有限个人类聚居的特大、大或中等的城市(大型或特大型的人口不会低于百万人)。小城镇、小村庄将在特大型、大型或中型城市在全国合理分布的同时消失,城市与城市之间的距离将会拉大从而造成大片空地的产生,这些空地的一部分将用来作为农用地,其他的将会归还大自然,真正做到人类不干预或正确干预大自然。那时由于飞碟的快速而有效的运输以及城市间的距离加大,汽车与火车将会无法满足社会的需要而遭淘汰(主要还是人类意识形态的转变)。因此横跨全国的各大公路与铁路交通网也将消失,城市与城市之间将只有空中路线而没有地面路线,也就是人类将不再从地面上影响大自然的生物,真正做到人与自然的和谐统一!(作为我本人来讲并不赞成人口的高度集中,象人口动辄上千万的大城市我不赞成,因为那样的城市抵抗战争与未知灾难的抵抗力太差也比较脆弱,所以人口还是不要过度集中为好。)要真正做到这些人类必须具备一定的素质,而人造飞碟的应用将会推动人类素质的提高。

[0013] 在人类与大自然和谐统一的同时人类也应系统地完善飞碟的性能,完善进行太空以及到外星的航行所需的知识,掌握人类如今无法掌握星际航行知识,从而实现超光速

飞行,实现人类梦寐以求的与外星文明进行交流的愿望! 综上研究飞碟的系列问题应从人类最初的人造飞碟着手,要用现实性的眼光来研究、试验、制造、应用、完善人类最初的人造飞碟;要用系统性的眼光来看待人造飞碟的发展,系统性的来研究、解决人造飞碟与社会发展之间的方方面面的关系,做到不急不慢、不温不火。相信通过人类的研究与努力我们最终会造出其它星球人眼中所谓的飞碟,为了美好的明天我们何不从现在开始努力呢?

[0014] 本人建立了飞碟的物理构造模型,正在设计小尺寸工程样机。在机载能源下绝对能升空,理论和初步数学模型已证明。小尺寸高级工程样机比较复杂,因为涉及 5-10 马赫高速飞行、直角转变、悬停、垂直起降、防导弹攻击五大超常功能,其依据的理论原理与直升飞机基本相同,而结构不同,但肯定不是依赖空气动力学的飞机飞行模式,搞这个不是一两天了,不会弄错的,否则,就该进疯人院了。理论上的突破至为关键! 飞碟这个课题不仅美国在研究,其他许多发达国家也一定在研究,官方只是不说罢了,但至今为什么没有面世? 一方面为了保守秘密,另一方面是还存在理论和技术方面的种种问题。就理论而言,现代物理学理论从表面上看似很强大、繁荣,很完整、完善,而实际上却存在许多致命的暗伤,客观自然是一个统一的整体,你要打破常规想办法把它们统一起来。

[0015] 遍寻网络中关于飞碟飞行原理的资料,却找不到真正在这方面下了工夫来研究的资料。只在国内的网站看到了一些资料。在这里,我来谈谈我的看法:

[0016] 目前关于飞碟的大众研究方向,有以下几个方面:

[0017] 1、英国哈顿团队的杰奥夫飞碟计划公司,他们总共做出六架飞碟,哈顿发明的飞碟能够垂直起飞降落,在空中飞行、盘旋。据悉,飞碟起飞的原理是从飞碟喷嘴中喷出压缩气流,气流附着于弯曲的飞碟表面,使飞碟升离地面,他们基于“科安达效应”,来实现飞行的目的。

[0018] 2、俄罗斯萨拉托夫飞机制造厂与美国海军航空系统司令部将联合开发的“EKIP”的独特新型航空器,EKIP 航空器于 1992 年设计完成,从外表看,这个航空器就象一个巨大的白色五月金龟子;从侧面看,它又象一颗扁豆,甚至象一粒药片的形状。它的设计者似乎已经解决了困扰航空界多年的振动问题。以往的航空事故多由振动引起机翼散裂、机身解体,涡流飞行事故。根据设计,这种航空器可以载重 100 吨,飞行时速为 500-700 公里/小时,飞行高度为 8000-13000 米,且飞行距离相当远。它还能在距地面和水面很近的高度上保持 160 公里/小时的飞行速度;更令人不可想象的是,它甚至可以作为翼型气垫船以 400 公里/小时的速度行驶。他所使用的原理仍然是利用空气动力学原理(科安达效应),与美国海军航空系统司令部合作研制。

[0019] 以上两种是比较典型并且已经成型的飞碟,同时应用的也是大家都熟悉的空气动力学原理。

[0020] 3、我国在这方面也有了一定的成绩,北大研制成功“中国飞碟”,也能勉强作为探测飞碟列入发明行列。采用太阳能电池提供动力,无轴承电机反相双螺旋桨实现无声飞行,可垂直升降,在空中长时间悬停,其实也就是用太阳能来供电,带动螺旋桨来实现平流层的飞行,主要包括了高效光热一体太阳能光伏发电系统、GPS 系统、光敏传感控制系统、燃料电池系统、自动控制系统、特种电机、磁悬浮机构、太阳能汇聚利用系统等技术,虽然是开辟了一个新的思路,但是同时这种设计方案也决定了它不可能有很高的载重量,对于真正的飞碟相差很远。

[0021] 我们看到目前这些飞碟的设计都没有脱离现在基本物理学的范畴,但是我认为,真正的飞碟飞行原理未必就真的很复杂,只是现在的科学研究方向不对,也许只是一个新的理论和想法就可以豁然贯通悬浮和超高速飞行等等问题。我们需要的不是循规蹈矩,而是开拓性的思维。

[0022] 也许是出于科学的严谨性,我相信很多人都有很多很好的想法,而不原意说出来,因为怕人觉得是夸夸其谈,说话不负责,其实灵感往往是“胡思乱想”得来的。很多新的发现,新的突破其实就是头脑转了个弯——实现了。

[0023] UFO 是英文 Unidentified Flying Objekts 的缩写(见《世界百科全书》),通常被译为“不明飞行物”。现在泛指所有出现于空中的不明的,无法解释的物体。Unidentified 一词的涵义是:1、没有辨别出的,未鉴别的。2、组成(来路)未明的,身分(国籍)不明的。根据不同的人对 UFO 的不同的理解,他可能使用了不同的含义。怀疑飞碟,相信 UFO 乃是自然物体,心理现象,自然现象,例如球型闪电、海市蜃楼、集体幻觉等等的人,使用的通常是第一种含义;相信 UFO 是智能生物驾驶或操纵的飞行器的人,一般用的是第二种含义。例如发生在意大利的法拉利案件,当目击人看到两个外星人从一个奇特的飞行器中跳了出来,并绕着他的汽车转了一圈后,他大约不会说他看到了一个“没有辨别出来”的飞行物,如果说看到了一个“来路不明,或身分、星籍不明的”的飞行物,倒似乎更合乎我们的语言逻辑。UFO 目击案至今累计数字估计已接近 10 万例,其中被判明为飞碟和无法用一般自然现象解释的案件,据过去的有关统计,约占 UFO 目击总数的 5%~10%。飞碟着陆、压痕的案例,根据美国不明飞行物共同组织合作者特德·菲利普斯一项长达 14 年的,对世界 64 个国家地区的各种压痕报告的研究,认为自 1940 年~1980 年,这类案件的数量已上升到 2000 多件这样一个令人触目惊心的水平!

[0024] 1947 年 6 月 24 日,美国商人肯尼斯·阿诺德驾驶私人飞机在华盛顿州雷尼尔山寻找失踪的空军输机时,看到 9 只银白色圆盘飞掠而过,惊呼:“我看到了宇宙来的飞碟!”从此,飞碟两字传遍世界。之后不久,美国研究者唐纳德·基荷少校在 1949 年提出了著名的外星人理论,他在美国《真实》杂志上发表了这种见解之后,如扔了一颗炸弹,在社会上引起了大哗。1953 年他出版了《来自外空的确飞碟》(Flying Saucer From Outer Space)一书,用大量材料证明他在 1949 年提出的理论。随后的一个重要的进展,是瑞士人丹尼肯提出了轰动全球的“外星人来访地球”说,连续发表了 5 本书,从考古学的角度将飞碟研究推向一个新的认识高度。他的基本观点是:在史前时代,高科技的外星人便已造访过地球,创造了一些事迹,事后他们回去了,留下了许多难解的古代之迷。丹尼肯的理论引出了“天文考古学”这一新名词,也启发了诸如“圣经飞碟学”,“上帝即是外星人的指挥官”的思考。美国科学家巴利·杜恩宁长期研究圣经与飞碟的关系,著书立说,轰动一时。这些研究与学说,在促进人类对自身、宇宙、和外星文明的认识上起到了良好的激励作用,从整体上加速了对历史、宇宙的一种新的观念的形成。

[0025] 飞碟研究不为常人所知,甚至常常被忽略的一面,属于纯科学或实验、物理科学的范围,例如:1、UFO 照片、录像、摄影资料的分析、辨伪研究。2、目击案,劫持案的分类、对比研究。3、飞碟的物理、生理效应的研究。4、飞碟的压痕、声响、颜色、外形、结构的研究。5、飞碟的奇异光现象,光的特征及放射现象的研究。6、飞碟的动力、能源、飞行原理、推进系统的研究等等。飞碟学(Ufology)已在过去 50 年的发展中,逐渐形成了一套完整独特的体系,并

先后在一些科技先进的国家的大学和高等学府中设立了相关专业。通过这些研究,逐渐完善了对飞碟的认识,使飞碟的完整形象,显著的,典型的特征生动地浮现在我们的眼前。例如:锐角转弯,超高加速,瞬间消失,空中悬浮,枯叶飘落动作飞行等等。这些在推进现代物理观念的革命和更新上,起到了前所未有的良性的刺激作用。随着飞碟研究的新发展、新突破,研究领域和视野也在不断地拓宽,研究内容也在迅速更新,如,对宇宙文明发展一般规律的研究;宇宙文明的分布及对人类文明潜在影响的研究;技术发展一般规律及模式的研究;静态磁能发电技术及与飞碟的必然关系的研究;反重力场的物理效应及时间空间效应的研究;使用物理方法影响、操控时控,以极大延长寿命的研究等等。这些,已经或正在被提到议事日程上来了。飞碟研究关系到地球、人类的未来,也关系到每个人的切身利益。

[0026] 我们的梦想真能变成现实吗?飞碟之梦与遥远的神秘文明的汇合之梦,真的可以在我们的手中,在我们这一代人的眼前变成现实。只要你相信飞碟,相信真理,相信实践,相信我们的认识永远是发展的,永远是不完善的,你就会坚信,人类走向飞碟时代,乃是历史的必然。

[0027] 我们对飞碟的实用开发正在使人类的伟大梦想变成现实。

[0028] 发明内容:垂直起降喷气式碟形飞行器具有一个启动后高速旋转的外壳,旋转产生离心力,像陀螺一样使飞碟具有稳定性和自动纠偏功能,保证了飞碟平稳起飞和降落,同时高速旋转所产生的离心力也具有了防碰撞和被各种攻击性武器打击的性能。这些性能都是现代固定翼飞机和螺旋桨式直升机都不具备的功能,现代固定翼飞机和螺旋桨式直升机有“黑色十分钟”的说法,就是说大多固定翼飞机和直升机发生事故,都是在起飞和降落的十分钟内,飞机发动机喷出的气体和直升机螺旋桨下压的气体在近地面产生不稳定气流与侧风,使机体发生扭转和侧翻,从而产生机毁人亡事故,许多飞机和直升机发生撞山事故,也是由于山坡高压气流上升在附近产生不稳定气流或侧风引起的。

[0029] 垂直起降喷气式碟形飞行器喷气式发动机垂直布置,通过调节喷气量的大小实现飞行器的起飞、降落和悬停,通过分布喷气发动机尾管周围几个可转动喷嘴,来调节飞行器的前后左右转向,再通过一套特殊装置调节实现飞行器的水平方向高速前进飞行,这样就实现了飞行器的六个任意度飞行。

[0030] 垂直起降喷气式碟形飞行器内置高速旋转涡喷发动机,通过一套分配系统传递动力让飞行器外壳高速旋转,通过特殊结构使相互产生的扭矩抵消,从而达到平衡状态,置于碟形飞行器顶部的驾驭舱和人相对外壳和发动机都处于静止状态。

[0031] 附图说明:图1俯视图:1.控制舱 2.旋转外壳 3.发动机进气栅栏

[0032] 图2主视图:4.控制舱 5.旋转外壳 6.进气口 7.涡轮喷气发动机 8.发动尾管 9.调节方向喷嘴

[0033] 具体实施方式:垂直起降喷气式碟形飞行器构造简单,无复杂的机械式齿轮传动机构,发动机推力损失小,推动比大,现代涡喷和涡扇发动机制造、发电供给系统、GPS导航系统、温度传感控制系统、燃料油压泵供给系统、自动控制和点火系统、特种电机、磁悬浮机构、耐高温高速轴承、钛合金应用、精密铸造等制造技术目前都已经成熟或研发出来,制造碟形飞行器只要有飞行原理理论上的支持已经没有技术上的难题。但是对于个人研发来说在资金上,技术上还是有一定难度的,时间上会更漫长,制造大型的载人碟形飞行器,更不是个人能力所能承受的。

[0034] 研制碟形飞行器在发展国家军事实力上,更具有一定的战略意义,只有站在国家利益的基础上进行研发才有实际使用价值,优先发展国家军事装备和航天航空,然后发展民用航运或长距离货物运输,等碟形飞行器制造技术成熟了,或研制出比如核动力,磁动力,离子束推进技术,比石油更廉价更经济,再普及个人乘用碟形飞行器,也许再过三十年或五十年,汽车、火车、轮船等运输方式已被淘汰了,固定翼飞机和螺旋桨式直升机、汽车等像蒸汽机火车一样只有在博物馆里能看到了,到那时,我们人类才算真正进入了飞碟时代。

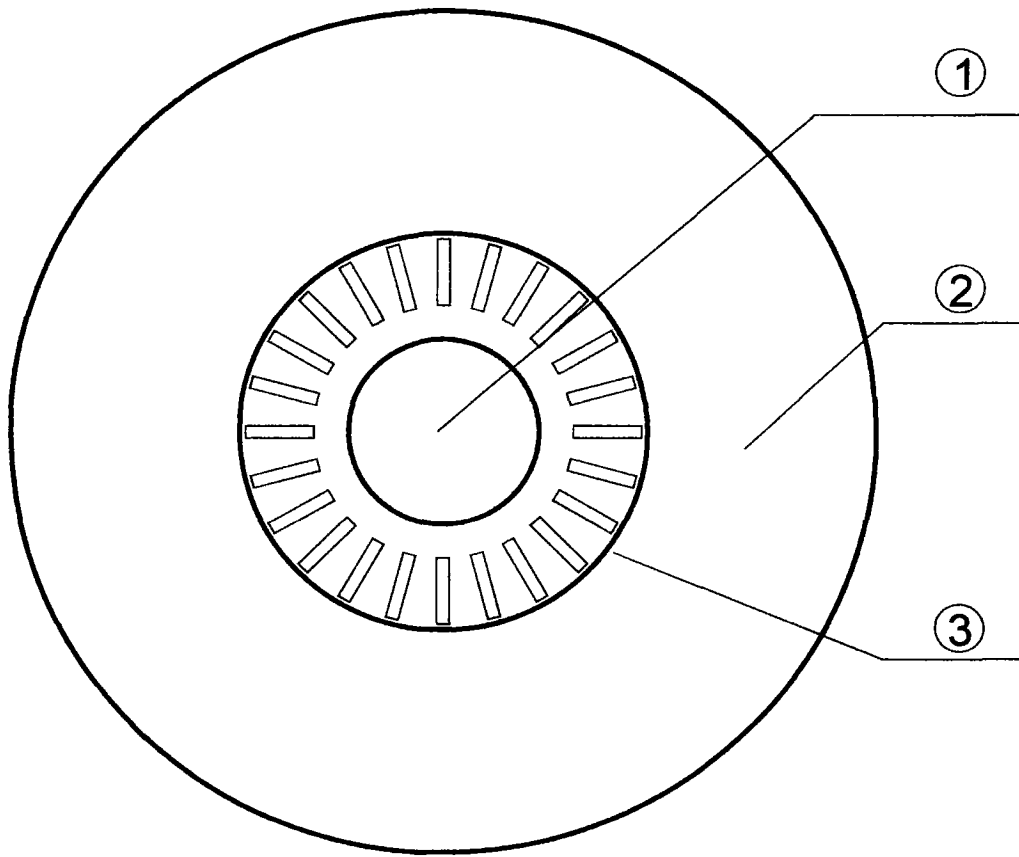


图 1

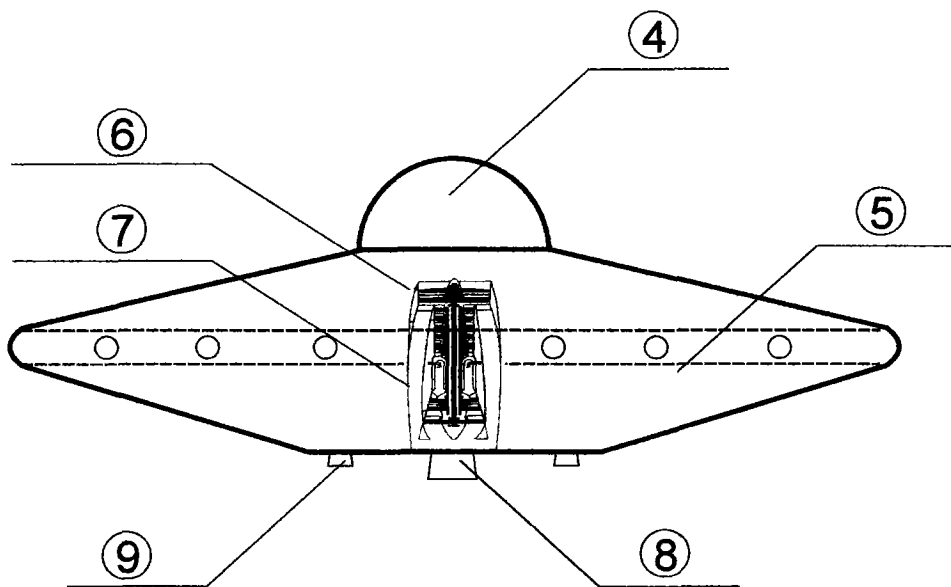


图 2

[19] 中华人民共和国国家知识产权局

[51] Int. Cl.
B64C 21/00 (2006.01)



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200810095625.5

[43] 公开日 2008 年 11 月 12 日

[11] 公开号 CN 101301931A

[22] 申请日 2008.4.28

[21] 申请号 200810095625.5

[71] 申请人 全 力

地址 545100 广西壮族自治区柳州市柳江县
基隆综合区兴国大道 190 号

[72] 发明人 全 力

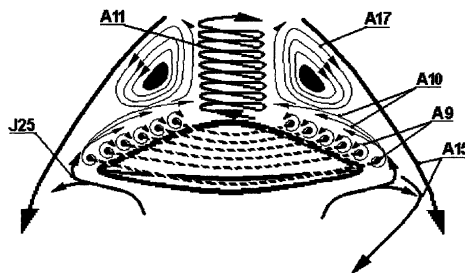
权利要求书 1 页 说明书 23 页 附图 10 页

[54] 发明名称

复合涡流的制造方法、制造设备及复合涡流
飞行器

[57] 摘要

本发明公开了复合涡流的制造方法、制造设备及复合涡流飞行器，属航空航天领域；复合涡流是一种全新的空气动力学升力涡流的流型；首先创造立体涡流，再按顺序演化生成平面涡流和中心涡管，从而得到三者合一的复合涡流，其形象如“烟圈和台风及龙卷风的涡流复合体”；再用特殊装置或磁场使中心涡管的上冲流体被约束成向升力面的外下方流动而形成旋性下洗流，并以专用的消旋装置或磁场进行消旋，自然在平面涡流和中心涡管及旋性下洗流的三者之间形成奇异涡环（环形分离涡），此低压区可成为直升飞行器的主要升力区；有三种用复合涡流的直升飞行器，包括飞行汽车、喷气直升机和飞碟，完全破解了地球历史上的“UFO 之谜”，提出宇宙终极战斗机。



1. 一种制造复合涡流的方法，其特征在于：在一个复合涡流凝聚器的表面，首先在圆盘边缘把沿圆周切线方向旋转的流体，经过整流和控制，形成立体涡流（螺旋环状涡流），并从立体涡流中提取流体成为溢出流，使溢出流向圆心相互剪切旋转流动形成平面涡流（水流涡状涡流），再让平面涡流的近圆心部分的流体堆积挤压向上涌起形成中心涡管（直立管状涡流），从而形成由立体涡流、平面涡流、中心涡管这三者按顺序演化并有机结合的一个复合涡流（涡流复合体）。
2. 实现权利要求1所述的复合涡流凝聚器，其整流装置包括升力体A1，其特征是：升力体A1的上表面的中央主要部分为圆形的平面或锥面或凸曲面，上表面有立体涡流发生器A2、旋转磁场圆盘A16和旋转磁场A26。
3. 实现权利要求2所述的一种复合涡流凝聚器，其特征是：所述的升力体A1总体上类似于一个圆饼置于钵碗中心的形状体，其外侧有一个环形凹槽式立体涡流发生器A21（或A22）。
4. 根据权利要求3所述的一种复合涡流凝聚器，其特征是：所述的环形凹槽式立体涡流发生器A21（或A22）的外侧有气流扭压侧轨A31（或A32），凹槽的内壁表面开有进气口，内壁表面的外侧刻有气流旋转膛线A5，内壁表面的里侧为光滑。
5. 根据权利要求3所述的一种复合涡流凝聚器，其特征是：所述的升力体A1的升力面上表面有旋转磁场圆盘A16，其是由通电线圈集群组成的一个可旋转的圆盘体，产生了旋转磁场A26。
6. 根据权利要求3所述的一种复合涡流凝聚器，其特征是：所述的升力体A1的上表面中心部位有中心涡管导流器，其零部件包括中心涡管导流器的多段层叠式环形襟翼A12、中心涡管导流器的顶层伞式环形整流罩A13、中心涡管导流器的底层导管A19。
7. 实现权利要求2所述的一种复合涡流凝聚器，其整流装置包括升力体A1，其特征是：所述的升力体A1总体上为圆形的平面或锥面或球面或凸曲面，上表面的圆心（或圆盘边缘）附近有托卡马克装置式立体涡流（光环）发生器A23。
8. 根据权利要求7所述的一种复合涡流凝聚器，其特征是：所述的升力体A1的圆心中心位置有中心感应线圈C5，其同时也产生了旋转磁场A26。
9. 根据权利要求7所述的一种复合涡流凝聚器，其特征是：所述的升力体A1的上表面外壳下有超导通电螺线管集群（兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组）C2，其产生了锥形转化旋涡磁场A24。
10. 根据权利要求7所述的一种复合涡流凝聚器的应用，其特征是：在碟形飞行器（飞碟）机体上部外壳装有旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器J7。

复合涡流的制造方法、制造设备及复合涡流飞行器

本发明所属的技术领域

本发明系列属于流体力学、电磁学、空气动力学、飞行学等领域，是一种新型涡流的创造和应用，适用于大气层内以空气动力产生升力的航空直升飞行器，并涉及航天飞行器的创新。

在本发明之前的现有技术

飞机发明百年以来，航空气动力技术主要是一种，即当空气相对于机翼快速运动时，不管是否超音速，机翼都受到前方来流的“冲量”，而空气因机翼的压缩和诱导作用，在机翼上表面形成“附着涡”，其诱导上部周围空气在机翼后缘形成“下洗流”的铅垂线方向的“动量”，机翼因反作用力或形成上下表面压力差而得到升力；除了低速机翼的附着于上表面的“附着涡”外，其他提供气动升力的方式包括“分离涡和脱体涡升力”、“压缩和激波升力”、“机翼上表面吹气”（或“附壁射流”）技术等等。

现有机场和航母的建造和维护耗资巨大，其跑道面积大，但起降飞机频率受限，应急能力低下，无论是从经济上或使用上，都日益希望摆脱枢纽大机场和大航母，摆脱跑道的制约。

无论是曾经、现有或研制中的直升飞行器都有缺陷。现有如占多数的旋翼直升机，其阻力大，速度受限，平飞耗油率高，旋翼尺寸大，振动和噪声过大，飞行对天气敏感；如英国的“鹞”式军用喷气直升机，其技术复杂，高温高速气流对地面环境影响大，安全系数低；研制中的新式直升机，如模仿鸟类的载人扑翼机，因为重量、尺寸与功率的比值受限，稳定性和安全性差，机构、力矩和控制机制复杂，飞行速度低，无发展价值；如美国的“鱼鹰”V-22倾转旋翼直升机，其可靠性差，机体结构和气动机理存在固有缺陷，有效载荷小，悬停及过渡过程易受各种因素影响，难于适应切变风的天候和环境，快速下降时也易出现危险的“涡环状态”，因产生逆行环流和剧烈涡流而导致事故；美国曾经的舰载垂直起降战斗机XFV-12，利用喷气在副翼上产生“泵吸”的效果，以喷气带走周围空气，即以小质量高速喷气诱导大质量低速空气，但因对周围空气的诱导效率不高，以及喷气在内部管道的损失和燃气再吸入等问题，“增升”效果不佳。

另外有两个百年来的难题，即从飞机发明开始，人们自然就想将汽车与飞机相结合，以及让大型运输机成为直升飞机，但这种尝试一直没能成功，其升力方式、气动外形和机体结构无法协调，而随着时代的进步，现有通用航空领域对轻小型直升飞行器的需求越来越迫切，但现有航空技术的缺陷使得在现实中无法将之普及，而在大型运输机上也一直提不出新的理论和方案实现直升飞行。

古代各国历史记载，及近六十年来世界范围内一度涨落的“UFO (unidentified flying object)”热潮，其中比较有普遍性的是一种碟形飞行物，即“飞碟(flying saucer)”，另外有一种较少见但公认存在的长、宽、大的所谓“雪茄形不明飞行物”，这是一个有待解开的千古之谜。

“飞碟”有二十个主要特征：直升悬停、光环围绕、强力旋风、强大磁场、电磁干扰、机体旋转、周身发光、核能辐射、无声飞行、波浪轨迹、强光尾喷、外壳电场、雷达隐身、伸缩光束、烟雾遮体、空中离合、空中变形、极度加速、非超光速、三域通行。

“飞碟”活动的附带现象是：当“飞碟”悬停在空中或平时，总有一层明亮的彩色光环和光晕，当其降落时，光环就消失了，当它重新启动时，又射出光环；当“飞碟”掠地前飞或起降时常有狂风大作，在其下部往往可见类“城市尘卷风”的旋风，比如当其在沙漠地带起飞或着陆时，会激起狂烈的沙暴，当其飞越大雪覆盖的雪原时，在其下方出现强烈的雪旋风暴，而有时其下部的风力却很柔和；“飞碟”下部可形成类“吸管式龙卷风”吸附物体，比如当其悬停在大海上空时，海面会掀起巨浪和水柱，海浪直朝飞碟方向吸去，可将重物如人体、汽车、飞机等吸起或卷动，将树木连根拔起，还能以其下部产生的破坏性扭矩和旋转力使其下方被吸引的物体伴随其旋转和作螺旋式运动，并能将飞行中的旋翼直升机迅猛向上提升；“飞碟”常被观察到射出有长度和有实体的光束，并且似乎可以伸缩此光束；经常可见“飞碟”在空中用烟雾遮体，如同飘浮在空中的云团，但其体表的烟雾不但不会被高速前方来流吹散，而且也不影响“飞碟”的空气动力学流场和升力，其在高速（特别是超音速）飞行时，如果其采用云雾遮体，则其机体顶部正上方贴近体表处都会出现明显可见的悬空浮动的稳定的“球状旋转小云团或云泡”，却不会被超音速来流吹散；并可形成“旋转式下击暴流”在森林开辟着陆区；“飞碟”所过之处可以使目击者的机械钟表停止，当低空掠过车辆时，将会把其掀起（牵引），甚至将物体磁化；“飞碟”出现时，往往伴有大规模的停

电、放电或无线电通信中断或讯号干扰、甚至电器烧毁现象；“飞碟”兼有直升悬停和高速平飞的能力；“飞碟”在低空以超音速掠过或直升悬停时，极少发出人耳听觉的声音，但却往往令动物惊惧；“飞碟”在地面时会对周围物体有明显的电场效应，接触时有强烈的电击感；“飞碟”在飞行时会有机体上的分离和聚合现象，以及不合现有空气动力学原理的外形变化；“飞碟”在高速平飞时有时会有“打水漂”式轨迹；“飞碟”会在军用监视雷达的有效范围内突然现身及隐身；“飞碟”在平飞时总是在旋转，但在悬停时有时不转；“飞碟”在太空或大气层中飞行时可以直角或锐角转弯，并可以瞬间加速到高速而消失或突然出现；“飞碟”在向前平飞时常见在尾部会出现“燕尾形光尾”和“棒状光尾”；当“飞碟”极度加速离开时，会以如“强光爆炸”的形象瞬间消失；在海洋湖泊水下发现光环，以及光环或光球从水中升起……

在自然界的流体中涡流和旋流占有极为重要的比例，早就有人探索使用类似大自然的宏观涡漩如“台风或龙卷风”等为直升机提供主要升力，但尚未成功。

以下是本申请人所知的现有技术内容：

用高速涡旋或旋流产生升力的飞行器的专利有：张义柏的 97205608.4 喷气涡流式飞行器、任俊超的 97110404.2 飞行物升空方法；用桨叶旋转压缩空气产生高速旋流和“陀螺效应”的飞行器的专利有：林康的 99124654.3 一种空陆两用旋风陀螺直升机车；用上表面真空薄层产生升力的飞行器的专利有：何惠平的 98112980.3 外壳旋转式航空飞碟飞行器；用于航空航天领域的离子加速器的专利有：德国汤姆森管电子有限公司的 99809994.5 等离子体加速器装置；利用天然的“沙丘”形状的空气动力原理的专利有：高歌的 85100305.2 沙丘驻涡火焰稳定器；用磁力约束的高温等离子体附壁射流产生升力、推力和减阻的专利技术有：马瑞安的 85105602 减阻推进射流航具；用离心式附壁射流产生升力的飞行器的专利有：美国的 US005503351 CIRCULAR WING AIRCRAFT 。

据上海科学技术文献出版社（始由 Facts on File 出版社）出版，[英]迈克尔·阿拉贝/著的《危险的天气丛书——飓风（台风）》，写到：“空气旋转进入低压中心，由于旋转，空气又具有了角动量，每旋转一周，圆周的半径就会减少，因此要保持角动量守恒，就得增加风速……空气向外流动叫大气分散，空气向内流动叫大气汇流，风暴上面的大气分散会增加地表的大气汇流，这样风更加猛烈，空气向上旋转增强，造成水蒸气冷凝和潜热释放，上升空气不断补充风暴上面的空气。”而在《危险的天气丛书——龙卷风》，写到：“由龙卷风主体引起并环绕在它周围的较小的涡流被称做抽吸性涡旋，如果龙卷风的风速是每小时 320 公里，那么它的抽吸性涡旋速度就可达每小时 480 公里……1999 年，两位新西兰研究人员建造了一个直径 1 米的环形室，底部附近有一些开口，使空气从不同的角度进入，安装在环形室上方的抽气风扇把风向上吸，从而形成一个直径 10 厘米的涡旋，发现假如空气以 66 度角进入涡旋，在涡旋底部旋转的空气中形成一个球体。”（注：这种悬空浮动的稳定的“球状旋转小气团或气泡”只能在管状涡流的“中心无风区”的底部贴近体表处产生。）

据国防工业出版社出版，彭泽琰、刘刚的《航空燃气轮机原理》，写到：“火焰稳定器有多种形式，在主燃烧室中广泛采用的是旋流器，加力燃烧室采用较多的是 V 形槽稳定器，其原理都是利用回流区来稳定火焰……装有旋流器的燃烧室中，经旋流器流入火焰筒的一股气流，由于旋流叶片的导流作用，形成具有轴向、切向和径向的三维旋转气流，又由于空气粘性作用，旋转扩张着的进口气流把火焰筒中心的气体带走，使中心区气体变得稀薄，压力降低，在轴线方向存在着逆主流方向的压力差，在此压差的作用下，下游就有一部分气流逆流补充，结果形成了气体的回流（区）。”

据高等教育出版社出版，赵凯华、罗蔚茵的新概念物理教程《力学》，写到：“涡旋环绕的轴线叫涡线，有一个很好的实验可以演示涡线随流体运动的情况，如图 5-33 所示，在一个扁圆的盒子底的中央开一个圆洞，像鼓一样在面上蒙一张绷紧的橡皮膜，侧放在桌上，事先在鼓内喷上一些烟，用手拍鼓面，就会看到一个烟圈从底上的洞冒出来，一面向前移动，一面扩大，这烟圈是一条闭合的涡线，空气像螺旋管一样绕着它旋转，如果在一定距离之外放上一枝蜡烛，烟圈过后还会把它吹灭。”（注：烟雾颗粒只是在垂直小圆面上旋转，而在水平大圆面上不转，这是一种“涡环”。）

据国防工业出版社出版，程昭武、沈美珍、孟鹊鸣的《世界飞机 100 年》，写到：“20 世纪 50 年代末，美国的北美航空公司在研制 XB-70 型鸭式超音速轰炸机的过程中，发现飞机在以马赫数 3 的速度飞行时，由机腹进气道前端所引发的激波，使机翼下表面的气流压力增加，飞机的总升力因而提高 30%，而且没有

附加额外的阻力。这一现象当时被称为“压缩升力”或“激波升力”……美国纽约的温斯勒工学院所提出的一种空天飞机方案就是真正的“飞碟”。为了减小阻力，从“飞碟”的圆心伸出一个细长的等离子体锥管，用来激发等离子体和产生斜激波。”

据清华大学出版社出版，张三慧的《大学物理学——电磁学（第二版）》写到：“为了产生受控热核反应的条件，就把上述环形磁瓶装置和环形箍缩装置结合起来，这也就是在环形箍缩装置中的环形反应室外面再绕上线圈，并通以电流。这样，在反应器内就会有两种磁场：一种是轴向的 B_1 ，它由反应室外面的线圈中电流产生；另一种是圈向的 B_2 ，它由等离子体中的感生电流产生。这两种磁场的叠加形成螺旋形的总磁场 B 。理论和实践都证明，约束在这种磁场内的等离子体，稳定性比较好。在这种反应器内，粒子除了由于碰撞而引起的横越磁感线的损失外，几乎可以无休止地在环形室内绕磁感线旋进。由于磁感线呈螺旋线形或扭曲形，在绕环管一周后并不自相闭合，所以粒子绕磁感线旋进时一会儿跑到环管内侧，一会儿跑到环管外侧，总徘徊于磁场之中，而不会由于磁场的不均匀而引起电荷的分离。在这种装置里，还可分别调节轴向磁场 B_1 和圈向磁场 B_2 ，从而找到等离子体比较稳定的工作条件。此实验装置叫托卡马克装置，是目前建造得比较多的受控热核反应实验装置。”

据国防工业出版社出版，张鲁民、潘梅林、唐伟等人的《载人飞船返回舱空气动力学》写到：“在天线附近加一个适当的磁场，能在再入等离子体鞘中造成“窗口”，使电磁波穿过，要做到这点，磁力线必须使电子束缚在其上面而不随电磁波的电场分量而运动……如果向等离子体中掺混亲电子物质，这种物质与电子结合成负离子，从而降低了电子密度，也就降低了等离子体频率，从而减轻了电磁波在等离子体传输的衰减，大大改善了通信。”

其中，如张义柏的 97205608.4 喷气涡流式飞行器，其是在一个盆式容器内产生水漩涡状平面涡流，但此涡流是由侧部的下降气流收集而来却不能产生升力，其主要升力来自气流喷射上升到顶部后再反射向下吹的反推力；而任俊超的 97110404.2 飞行物升空方法，其升力的原理只能是“射流附壁效应”，如果射流在升力面上以环形旋转却不能诱导更多的周围空气，并且形成的下洗流也不能“消旋”，则其效率将会更低；又如林康的 99124654.3 一种空陆两用旋风陀螺直升机车，其旋风陀螺是由垂直桨叶和水平桨叶共同构成，主要是由中心的风扇大量吸气产生了中部的低压区，再由垂直桨叶旋转将四周空气以一角导入形成空气涡旋，而空气涡旋尚未成形时就被水平桨叶破坏了；而何惠平的 98112980.3 外壳旋转式航空飞碟飞行器，其上表面的真空薄层是向上排斥带电重离子，所以根据作用力与反作用力原理，上表面因受带电重离子的反作用力而仍然受到重离子的静压，其仍然等于周围大气的高压，即飞行器没有与外界形成物质和能量的交换，其运动部分是在一个封闭体内，因此不能得到上表面的低压和升力；又如美国的 US005503351 CIRCULAR WING AIRCRAFT 是用离心机形成的射流在一个类似环形机翼的升力面上吹气以产生升力，但其在直升悬停时并未超出在静止的机翼表面的“附壁射流”的效率和意义，其 360 度方向的吹气也不能让飞行器正常飞行；再如马瑞安的 85105602 减阻推进射流航具，其用磁力约束的高温等离子体附壁射流产生升力、推力和减阻，但实际上其能耗过大且升力效率过低，高温等离子体流易烧蚀机体蒙皮，也不能由静止过渡到高速平飞，更不可能超音速飞行，而飞行稳定性和姿态控制上的难题也无法解决。

目前在载人飞行器上出现的涡旋中，除了“附着涡”外，对升力有益的主要是固定翼飞机机翼上表面的“分离涡和脱体涡”，但其缺点是只能在特定条件（如大速度、大迎角和大后掠角）下产生和利用，且难于控制，更无法在直升飞机器上应用；而昆虫、蝙蝠和蜂鸟等能在空中悬停的飞行生物却可以利用“分离涡”来产生主要升力。

所以如何主动产生和控制一种新型的升力涡旋，得以在大型直升飞行器上产生主要升力，使得直升飞行器在未来得到更广泛应用，并发明出地球人的“飞碟”，进而破解“UFO 之谜”，是个历史性难题。

发明目的

大自然的“台风”和“龙卷风”及人类的“吐烟圈”等的现象和原理提供了思路，即可以按自然演化的顺序生成一个三者结合的“涡流复合体”，形象上看是一种人造“台风和龙卷风及烟圈的涡流复合体”，最后形成“奇异涡环”和“下洗流”，从而得到气动升力；可分别通过机械和电气方式加以实现，而涡流源流的物理形态也分别是纯空气和等离子体。

人类简单模仿大自然宏观涡旋的“人造微型台风”和“人造微型龙卷风”却不会产生正升力，只有负

升力，因为流体大部分是向上走，成为“上冲气流”而不是“下洗流”，并且不能生成如同机翼或仿生学的“前缘分离涡”，因此如何将“台风或龙卷风”的上冲气流转化为一个升力表面上方的一个类“分离涡”并且向下流动，就成为要点问题；如果成功，一方面可以将旋出的流体经过“消旋”，最终形成“下洗流”和一个“奇异涡环”，另一方面对周围空气用低能耗电离并以一个旋转磁场将“风眼”处的管状涡流的管腔内外的周围空气进行有效诱导，在升力效率上明显比“静止的机翼上表面吹气”或“附壁射流的科安达效应（coanda effect）”要高。

此“涡流复合体”拥有足够的升力效率和强度，完全由人工主动生成和控制，成为未来直升飞行器的全新的气动升力流型；此种新型气动模式将“诱导”出一个“锥形旋性下洗流”的飞行流场，是“垂直切变风”的天生克星，即当在对流层以下飞行时，飞行器的升力参数不会受任何方向的扰动气流（包括垂直切变风）的影响，不会因为升力面的“迎角变化”而影响升力参数，当遭遇从上向下的垂直切变风时，虽然涡流从上方吸入的空气在“总压”和“静压”方面都增大，但同时提高了涡流对周围空气的诱导比，增大了升力，又由于此涡流是人工主动产生并且驻留于升力面上，而不会有普通机翼的“有效迎角”的问题，因此飞机非但不会下降反而有一定的上升趋势，比如其升力在“微下击暴流”的前中后三个流场都能自动适应，即对垂直切变风有自我补偿的特殊性效果，特别适合在各种恶劣流场和气候中低空低速飞行或起降，可以最好保障未来飞行器的低空飞行安全；其气动特性和可控性全面超越昆虫或蝙蝠翅上的涡流。

目前的涡流制造设备大多称“涡流发生器”，产生的都是平常的简单涡流流型。本发明先构造一种“立体涡流”，即如螺绕环（环形螺线管）一样的新型涡流，再按顺序演化生成“平面涡流”（水漩涡状）和“中心涡管”（直立管状），最后形成“旋性下洗流”和“奇异涡环”，实现了对这种“涡流复合体”的合成、保留、约束、凝聚等，这是由涡流发生装置的特殊性机械或磁场构造与流体间相互作用而形成的，所以本申请人提出“涡流凝聚器”的新名词。

本发明的技术方案

本发明含有机电方式和电气方式的两大类涡流凝聚器，包含用此种新型涡流体产生升力的三种飞行器，即飞行汽车、喷气直升机、碟形飞行器（飞碟），并有多项新型零部件等。

本发明先构造一种“立体涡流”（螺绕环状涡流），再按顺序演化生成“平面涡流”和“中心涡管”，从而形成三者合一的“复合涡流”，最终生成“下洗流”和“奇异涡环”；即是以少量的喷气或离子的“动能”，通过涡流的“涡量”，诱导出向下吹的更大质量的周围空气的“动量”，同时在升力面上形成低压区，得到高效率低诱导损耗的气动升力。

具体来说，首先是仿照核聚变“托卡马克装置”中的等离子体湍流环，让流体沿一个两端闭合的环形螺线管的轨迹运行成为一个圆环状的旋涡，使其同时具有垂直面和水平面上的二维旋转，成为“立体涡流”（螺绕环状涡流），第二步仿照“台风”从“立体涡流”中提取溢出流，使其向圆心剪切挤压形成“平面涡流”（水漩涡状涡流），第三步仿照“龙卷风”让“平面涡流”的近圆心部分堆积挤压，使其向上涌起形成“中心涡管”（直立管状涡流），从而形成这三者按顺序演化并有机结合的一个“复合涡流”（涡流复合体），形象上看是一种人造“台风和龙卷风及烟圈的涡流复合体”，从某种角度来说只不过是热核聚变容器中将等离子体环流取出变为涡流，并按“台风和龙卷风”原理演化出“平面涡流”和“中心涡管”；最后用特殊装置或磁场使上冲流体被约束成向升力面的外下方流动形成“旋性下洗流”，并经过“消旋装置”或专用磁场尽可能地“消旋”，由于“平面涡流”与“中心涡管”及“下洗流”三者流体的相互作用，自然在“中心涡管”外部周围生成一个“奇异涡环”，构成了一个特别的“低压区”，此“奇异涡环”如同“昆虫或蝙蝠翅涡流”以及类似于大后掠机翼的“前缘分离涡”，成为直升飞行器的主要升力区；其中，“旋性下洗流”的“消旋”越彻底则“奇异涡环”的核心低压区的出现就越明显，而涡流的“涡量”是通过“中心涡管”和“奇异涡环”扩散给“下洗流”。

管状涡流的中心因为高速旋转的空气柱的离心力和黏性而形成“中心低压无风区”（风眼），“中心涡管”如“吸管式龙卷风”可将上部的周围空气大量吸入，这是一种“泵吸效应”，而管状涡流将“涡量”扩散和传递给吸入的流体；另外，如果将涡管管壁内外的周围空气以低能耗方式电离，并用一个旋转的磁场将电离后的周围空气从内部和外部两个方向向“中心涡管”管壁推挤，从而大力提高管状涡流对周围空气的诱导比，即以最小能耗而最大程度地提高升力效率。

两大类涡流凝聚器的共同点是：流体都经过整流和控制，都形成“立体涡流”和“平面涡流”及“中心涡管”三者合一的“复合涡流”，并最终都形成一个“锥形旋性下洗流”和“奇异涡环”，并且都用锥形或球形的“旋转磁场”来吸附“中心涡管”周围电离的空气并约束和保证“平面涡流”的成形和稳定。

两大类涡流凝聚器的区别点是：“机械方式凝聚器”中的“立体涡流”和“中心涡管”的整流通道全部由机械部件组成，包含气流扭压凹槽、中心涡管导流器，通过“机械力效应”实现气体的凝聚、约束、整形等；“电气方式凝聚器”的整流通道则是一个锥形转化旋涡磁场、中心感应线圈的脉冲磁场、外层饼状磁场，用“电磁力效应”实现离子混合气的凝聚、约束、整形等。

飞行汽车的涡流凝聚器是用离心机从上部吸入空气，并通过旋转以离心作用向四周的气流扭压凹槽甩开得到高速涡流源流。

喷气直升机的涡流凝聚器的气流来源主要是发动机的喷气及前部的冲压进气，可从下底内部往周围的气流扭压凹槽同时喷注源流，或从侧部进气口向气流扭压凹槽内喷注。

飞行汽车和喷气直升机的涡流凝聚器的中心都设有“中心涡管导流器”，以将“中心涡管”所诱导的上冲气流转化为“旋性下洗流”并形成“奇异涡环”，并可以调节自身高度和折叠；并且这两种涡流凝聚器在升力面上都设有“顶部旋转磁场圆盘兼负离子喷射器”。

碟形飞行器（飞碟）的涡流凝聚器的“复合涡流”是在多种强磁场的约束之下生成、保持和导向，其中“立体涡流”（光环）是由近升力圆盘中心处的“光环发生器”连续产生无数嵌套的这种“磁流体光环”，每个“光环”顺次被挤向圆盘外缘，并且只会在最外缘处才破裂开；飞行器表面通过多根通电螺绕环导体以渐开线的方式盘绕成一个旋涡形状，则这个通电螺绕环导体集群的“漏磁”形成了一个初始的“锥形磁场”，并与无数的“磁流体光环”相互扭缠并融合后再延伸而出成一个动态的“旋涡形磁场”，其中，磁力线初始为垂直于圆面的垂直方向，然后进入“立体涡流”中呈螺线管的扭缠状，再伸出与“平面涡流”融合为同时有指向圆面圆心的垂直方向分量和沿圆周切线的平行方向分量的旋涡状，而顶部的磁场也与“中心涡管”相互约束、融合和导向；其中为了让“等离子体立体涡流”（光环）在扩展到升力圆盘外缘之前保持稳定性，所以每个“光环”从产生时到破裂前必须一直保持着象“托卡马克装置”中的等离子体湍流一样呈螺线管般旋转和箍缩，这首先是由一个“中心感应线圈”在等离子体环流中产生了感生电流，从而在磁流体内部形成了圈向磁场，进一步又与机体表面的磁场扭缠和叠加而形成螺旋形的总磁场，使等离子体沿磁力线产生螺旋形扭转并旋进，即也随着螺线管一样的磁场旋转，这就是“等离子体立体涡流”（光环）；当“光环”在升力圆盘最外缘破裂时，大量流体脱离出来，经过“旋涡形磁场”的磁力线的约束下向圆心旋进成为“平面涡流”，再形成“中心涡管”，并在磁场约束和离心作用下向外向下旋开扩散，诱导周围空气成为“旋性下洗流”，并形成“奇异涡环”；磁流体涡流的“固化”是相对的，“立体涡流”是完全电离和“固化”，而“中心涡管”及“奇异涡环”内的流体中包含了大量处于“临界电离状态”的空气，则是一种混和电离气。

在飞行汽车中提出了类似自然界“沙丘”形状的前部“沙丘形整流罩”，平飞时可在其内空处围绕已折叠的“中心涡管导流片”形成一个旋涡回流区，以减少前后的压差阻力，并且可与后部整流罩一起分裂成多片类似风扇的“消旋叶片”，可控制张开或收缩，用于对“旋性下洗流”进行“消旋”，有效提高涡流的升力效率；但与常用方式不同的是，为了更好地保护单个旋涡及对下洗流“消旋”，可采用“左右非对称”的整流罩，甚至左右两个尖角不同长短；自然界“沙丘”的结构原理解释是：其是通过一个稍扁的水滴形的流线体被另一个更大的圆柱体（或球体或水滴形流线体）从前部或中部相交切割后的剩余体，取其一半并稍作修正（可切尖）而得，其俯视投影面如同一轮“弯月”；因其良好的自然气流结构，具有顽强的抗干扰性能，其内空处可保留稳定的旋涡，能与外部流体有良好的质量交换，可既不生长又不减弱，延长停留时间，防止由于旋涡周期性脱落或形成脱体涡所带来的机体激振和增加诱导阻力。

在喷气直升机中也提出了在类似自然界“沙丘”形状的基础上改进的前部“三叉式弯月形整流罩”，但与普通左右两个角的弯月或沙丘不同的是，其在中间多构成了一个向后延伸的分叉或尖角，其可在高速平飞时保护和留存两个反向对称的旋涡回流区，并且两个对称旋涡回流的旋转方向也与普通钝体绕流的回流区的两个旋涡的方向相反；前飞时可让两个涡流在升力面的后缘象齿轮般相互啮合或融合及相互碰撞，恢复流体压力，减小因前部冲压进气引起的压差阻力；另外提出了用“沙丘”的俯视投影面构成的“弯月形翼梢小翼”，可以减弱或消除翼尖涡流产生的诱导阻力，而翼梢小翼因其良好的自然气流结构及其上下

翼体分别向外倾斜及各面之间圆滑过渡。

在碟形飞行器(飞碟)中提出了“超导通电螺线管集群(兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组)”,其具有多重角色和功能;也提出了“等离子体发生器(兼激光发射器兼激波管兼强磁管)”,在超音速飞行时主动产生前部等离子体激波,并通过电磁力控制其形状和厚度及强度;也提出了“中部等离子体推进器”,其推进介质首先由直线式离子加速器集群初步加速,然后由“回旋加速器(兼托卡马克装置)”进行压缩和再加速后喷射而出得到水平推力,同时中部推进器的射流还可以成为“飞碟”的全方向离子束武器;也提出了“环管式反物质储存箱”,其管内空腔形成一个环管形的磁场容器,以“磁笼”的形式储存“环形超导态反物质”;同时“飞碟”表面的多个嵌套的高速高箍缩高温强磁能强电流的“磁流体光环”,可以成为未来航天飞行器的理想的“装甲防护”;其上的“磁流体平面涡流”可以在水中构成一个“高压超空泡”,加上机体的碟状形式,让“飞碟”也可在水中高速飞行。

在三种以“复合涡流”提供直升悬停时的主要升力的飞行器中,一种是汽车与飞行器的有机结合,另一种是喷气运输机成为直升机,第三种则是从飞行原理方面完全揭开自古以来的“UFO之谜”。

下面分别对涡流凝聚器及飞行器的原理、构造和功能结合附图在具体实施方式中作详细解释:

附图说明

图 1-1 为立体涡流(螺绕环状涡流)图

图 1-2 为平面涡流图

图 1-3 为中心涡管图

图 1-4 为立体涡流、平面涡流和中心涡管三者结合形成复合涡流图

图 2-1 为离心机式涡流凝聚器的气流扭压侧轨的内表面视图

图 2-2 为中心涡管导流器的俯视图

图 2-3 为离心机式涡流凝聚器的俯视图

图 2-4 为离心机式涡流凝聚器的沿直径剖视图

图 2-5 为空气复合涡流诱导形成奇异涡环和旋性下洗流图

图 3-1 为通道引流式涡流凝聚器的俯视图

图 3-2 为通道引流式涡流凝聚器的沿直径剖视图

图 4-1 为旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器的底板结构剖视图

图 4-2 为旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器的俯视透视图

图 4-3 为旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器的侧视图

图 4-4 为磁流体复合涡流诱导形成奇异涡环和旋性下洗流图

图 5-1 为磁力约束静电场式离子加速器的纵向剖视图

图 5-2 为磁力约束静电场式离子加速器的横向剖视图

图 6-1 为飞行汽车的高速平飞状态纵向剖视图

图 6-2 为飞行汽车的高速平飞状态俯视图

图 6-3 为飞行汽车的地面行驶状态侧视图

图 7-1 为喷气直升机的高速平飞状态侧视图

图 7-2 为喷气直升机的直升悬停状态右上四十五度角俯视图

图 8-1 为碟形飞行器的纵向剖视图

图 8-2 为碟形飞行器的前激光、前激波、前喷流、尾喷流、电荷分布及磁场结构图

图 8-3 为碟形飞行器的下部锥形内层旋转磁场产生器及锥形磁场仰视图

图 8-4 为碟形飞行器的太空中冲压吸气状态图

图 8-5 为碟形飞行器的双层叠加的中部等离子体推进器透视图

图 8-6 为碟形飞行器的反物质动力系统图

图 8-7 为碟形飞行器的环管形磁场容器储存反物质的剖面图

图 8-8 为碟形飞行器的形成下部类“吸管式龙卷风”的流场图

图 8-9 为碟形飞行器的太空飞行的装甲防护和水中飞行的高压超空泡图

图 8-10 为碟形飞行器的大气层中垂直升降及中低空悬停时的流场图

实施例

一、本发明含两大类三种涡流凝聚器，即——离心机式涡流凝聚器、通道引流式涡流凝聚器、旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器

1、一种离心机式涡流凝聚器，用于飞行汽车，如图 2-1、图 2-2、图 2-3、图 2-4、图 2-5 所示，包括：升力体 A1、环形凹槽式立体涡流发生器 A21、气流扭压侧轨 A31、气流旋转膛线 A5、离心机叶片 A6、进气导流叶片 A7、中心旋转体 A8、立体涡流 A9、平面涡流 A10、中心涡管 A11、中心涡管导流器的多段层叠式环形襟翼 A12、中心涡管导流器的顶层伞式环形整流罩 A13、襟翼诱导旋性流 A14、旋性下洗流 A15、旋转磁场圆盘兼负离子喷射器 A16、奇异涡环 A17、消旋叶片 A18、中心涡管导流器的底层导管 A19、顶部旋转磁场 A26；

其特征是：升力体 A1 为涡流凝聚器，其总体上类似于一个圆饼置于钵碗中心的形状体，上表面外侧有环形凹槽式立体涡流发生器 A21，升力面可以是平面或凸曲面；环形凹槽式立体涡流发生器 A21 的横向剖视其表面形状呈圆弧段状，整个凹槽呈圆环状布置，即气流在凹槽表面上是沿环形轨道呈螺旋管形流动，凹槽表面的里侧为光滑；在凹槽的外侧的气流扭压侧轨 A32 内表面刻有气流旋转膛线 A5，其形式如同枪管内膛上的旋转膛线，是沿气流流动方向由下缘向上缘倾斜刻划；气流扭压侧轨 A31 内表面的横向剖视曲线形状是圆弧段或渐开线（螺旋线）段；离心机叶片 A6 固定于中心旋转体 A8 之上，随中心旋转体 A8 一起转动；进气导流叶片 A7 在离心叶片 A6 的转轴上方，构造类似于涡轮喷气发动机进气口前部的进气导流叶片，其整体可呈平面或锥面形状，叶片角度可调，整体可围绕离心机中心转轴转动或固定；中心旋转体 A8 在涡流凝聚器的中心和上表面之下，可绕中心轴旋转，可由旋转定子式电动机及离合器构成；中心涡管导流器的多段层叠式环形襟翼 A12 和中心涡管导流器的顶层伞式环形整流罩 A13 处于中心涡管 A11 周围，同属于中心涡管导流器的重要零部件，后者在前者的顶部，整个中心涡管导流器可以由特殊的伸缩机构伸高和折叠；襟翼诱导旋性流 A14 是将中心涡管所诱导的流体经过中心涡管导流器的多段层叠式环形襟翼 A12 的再诱导而成；旋性下洗流 A15 是涡流凝聚器形成的“复合涡流”所诱导的周围空气产生升力的现象；旋转磁场圆盘兼负离子喷射器 A16 在升力面的上表面，可产生一个呈锥形或球形的磁场，并可向与离心机或涡流的旋转方向相反的方向转动；奇异涡环 A17 在中心涡管 A11 的外围；消旋叶片 A18 在升力圆盘的外边缘；中心涡管导流器的底层导管 A19 在中心涡管 A11 的底部外围；顶部旋转磁场 A26 包绕着整个“复合涡流”，由旋转磁场圆盘兼负离子喷射器 A16 产生，磁场呈锥形或球形；

此涡流凝聚器是通过中心旋转体带动离心机叶片的高速旋转，由旋转中心的上方和四周将空气吸入，并以离心加速后通过圆环形的缝隙或喷口喷入环形凹槽，气流沿凹槽运动，在其圆弧形内表面刻有的斜向外的旋转膛线作用下，同时流体在离心作用下，流体由下底部开始沿弧形内表面产生由下底向外侧的旋转上升，并由气流扭压侧轨进一步弯扭，而产生更强的旋转，最后由上方再回旋到凹槽内侧，使得气流在垂直面上旋转，同时气流在凹槽中也继续向前运动，此循环过程形成了“螺旋环状涡流”（立体涡流），另外有部分气流在“立体涡流”上部向圆心方向溢出，所有上部溢出气流因为都有一个偏心角度而相互剪切、挤压、旋转，将形成一个上部“平面涡流”，并由其在圆心周围堆积涌起形成“中心涡管”，成为三者合一的“复合涡流”；在离心机进气口上方设有进气导流叶片，在启动时处于与上表面平行的关闭位置，由离心机在表面低层上向四周吸气形成低压区，吸引并诱导各方气流向中心聚集相互剪切、挤压、旋转，保证平面涡流的顺利形成，而平常工作时可调角度调节进气量和进气方向；

中心涡管导流器可将“中心涡管”所诱导的上冲气流完全转化为“旋性下洗流”，并同时与旋转磁场一起在由直升悬停向高速平飞的过渡期间保护“中心涡管”和“奇异涡环”不被前方来流吹散，且可以调节自身高度和折叠，由其上的多段层叠式环形襟翼将“中心涡管”的向外旋开扩开的管壁外缘流体分数个阶段诱导向下方旋出，各层襟翼所诱导的流体相互叠加，并与下部的“平面涡流”相互作用生成一个“奇异涡环”，最后形成锥形的旋性下洗流，其顶层伞式环形整流罩是处于最高位置的诱导涡管顶部的流体向下运动的部件；在此“中心涡管”不但由管壁内侧从上方吸入周围空气，并且当顶部旋转磁场圆盘兼负离子喷射器在中心涡管的内外侧同时喷射出与正离子流体的旋转方向相反的高速电子流，电子流高速碰撞周围空气分子使之以低能耗的方式电离，再使此半球形磁场以高速旋转起来，让“中心涡管”更大量地吸附

周围空气,从而尽可能提高诱导比和升力效率效率;而最终带有旋性的下洗流将在升力圆盘的最外缘处由一组消旋叶片进行“消旋”;在高速平飞时,中心涡管导流器可以由特殊的伸缩机构收缩并折叠以减少飞行阻力,此时的升力由正常的机翼提供;向高速平飞的过渡期间,中心涡管导流器将随着速度的增加逐渐降低高度;在低空低速平飞时可采用“复合涡流”产生升力和普通机翼升力共存的方式,有效对抗包括垂直切变风在内的各种气流扰动,提高飞行安全性;当涡流的流速越大时流体的离心力就越大,则其“中心涡管”的直径也越大,则需要使部分涡流流体进行电离,同时用旋转的锥形或球形磁场对“平面涡流”进行约束确保其成形,缩小“中心涡管”直径以适配“中心涡管导流器”;在此是形成了一个“顶部旋转磁场”,即首先将“中心涡管”管壁内外的周围空气以低能耗方式电离,再用一个旋转的锥形或球形磁场将电离后的周围空气从内部和外部两个方向向“中心涡管”管壁推挤,从而大力提高管状涡流对周围空气的诱导比,即以最小能耗最大程度地提高升力效率。

2、一种通道引流式涡流凝聚器,用于喷气直升机,如图 3-1、图 3-2 所示,包括:升力体 A1、环形凹槽式立体涡流发生器 A22、渐开线形凹槽 A23、气流扭压侧轨 A32、气流旋转膛线 A5、喷气扁管 B5、中心涡管发生器 B6、中央高压气室 B7、中心吸气管 B8、立体涡流 A9、平面涡流 A10、中心涡管 A11、中心涡管导流器的多段层叠式环形襟翼 A12、中心涡管导流器的顶层伞式环形整流罩 A13、旋转磁场圆盘兼负离子喷射器 A16、中心涡管导流器的底层导管 A19;

其特征是:升力体 A1 为涡流凝聚器,其总体上类似于一个圆饼置于钵碗中心的形状体,上表面外侧有环形凹槽式立体涡流发生器 A22,升力面可以是平面或凸曲面;环形凹槽式立体涡流发生器 A22 是由渐开线形凹槽 A23 的接近内圆中心的末端部分围绕而成,是呈圆环形,环形凹槽式立体涡流发生器 A22 的内表面的横向剖视曲线形状呈圆弧段状;渐开线形凹槽 A23 整体呈渐开线(螺线)形式与环形凹槽 A22 的进气口圆滑相接;气流在渐开线形凹槽 A23 表面上是沿渐开线形轨道流动,而气流在环形凹槽 A22 表面上是沿环形轨道流动;所有凹槽表面的里侧都为光滑;气流旋转膛线 A5 在所有凹槽的外侧的气流扭压侧轨 A32 内表面都刻有,其形式如同枪管内膛上的旋转膛线,是沿气流流动方向由下缘向上缘倾斜刻划;气流扭压侧轨 A32 内表面的横向剖视曲线形状是圆弧段或渐开线(螺线)段;喷气扁管 B5 为气流的引入喷射端口,呈扁管形或扁喇叭形;中心涡管发生器 B6 在涡流凝聚器的圆面中心,构造类似于离心泵的叶片组或发动机燃烧系统的旋流发生器;中央高压气室 B7 在涡流凝聚器的内部中央;中心吸气管 B8 在圆面最中心,与发动机吸气口相通;中心涡管导流器的多段层叠式环形襟翼 A12 和中心涡管导流器的顶层伞式环形整流罩 A13 处于中心涡管 A11 周围,同属于中心涡管导流器的重要零部件,后者在前者的顶部,整个中心涡管导流器可以由特殊的伸缩机构伸高和折叠;旋转磁场圆盘兼负离子喷射器 A16 在升力面的顶部,可产生一个呈锥形或球形的磁场,并可向与离心机或涡流的旋转方向相反的方向转动;中心涡管导流器的底层导管 A19 在中心涡管 A11 的底部外围,也是中心涡管导流器的部件之一;

此涡流凝聚器是通过进气口和中央高压气室引入气流,此气流源可以来自发动机和前方来流,进气口喷管呈扁管形或扁喇叭形,喷口紧贴环形凹槽或渐开线形凹槽表面,其横剖视曲线形状也与凹槽的弧形表面相吻合,使涡流的进气均匀;高压气流被喷气扁管以紧贴凹槽表面的高度喷出,并引入凹槽;在直升悬停时由发动机引出高压气,一方面中央高压气室向环形凹槽中沿圆周切线方向喷出,另一方面可同时将发动机引气由涡流轨道外侧的气流扭压侧轨喷入,而在高速平飞时可从前方进气口引入冲压气流;“复合涡流”和“奇异涡环”及“下洗流”的形成过程与前一种离心机式涡流凝聚器的相同;另在涡流凝聚器的圆面中心区域有一个专用的中心涡管发生器,可引入喷气流主动生成一个“中心涡管”,并在最中心进一步设有中心吸气管,即在最初的涡流形成之前,先一步在圆心处形成一个小型的管状涡流,并让发动机从其中心上方抽吸气,造成中部低压区,以便顺利吸引并诱导各方向的往圆内涌入的气流相互剪切、挤压、旋转而更易形成“平面涡流”,防止出现“启动困难”;中心涡管导流器和顶部旋转磁场圆盘兼负离子喷射器在此与前一种离心机式涡流凝聚器的相应机构在功能和作用上都相同。

3、一种旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器,用于碟形飞行器,如图 4-1、图 4-2、图 4-3、图 4-4 所示,包括:升力体 A1、超导体隔磁层(兼复合装甲) A131、隔热层 A132、静电层(兼蒙皮) A133、超导通电螺线管集群(兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组) C2、托卡马克装置式立体涡流(光环)发生器 A23、

锥形转化旋涡磁场 A24、饼状外层磁场 A25、顶部旋转磁场 A26、顶部吸气口 C3、中心感应线圈 C5、立体涡流（兼磁流体装甲）A9、平面涡流（兼高压超空泡）A10、中心涡管 A11、旋性下洗流 A15、旋转磁场圆盘 A16、奇异涡环 A17；

其特征是：升力体 A1 为涡流凝聚器，其总体上为圆形的平面或锥面或球面或凸曲面；升力体 A1 外壳表面的底层结构为超导体隔磁层（兼复合装甲）A131，中间的内部腔室有超导通电螺线管集群（兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组）C2，上表面结构为隔热层 A132 和静电层（兼蒙皮）A133，静电层（兼蒙皮）A133 在最外面；超导通电螺线管集群（兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组）C2 在升力面蒙皮之下盘绕站据着整个旋转磁场圆盘 A16；超导通电螺线管集群（兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组）C2 产生的磁场成为锥形转化旋涡磁场 A24；饼状外层磁场 A25 覆盖在锥形转化旋涡磁场 A24 之上；顶部旋转磁场 A26 在机体的顶部；顶部吸气口 C3 在升力体 A1 的中心的中心圆内；托卡马克装置式立体涡流（光环）发生器 A23 在顶部吸气口 C3 的边缘；中心感应线圈 C5 在升力体 A1 的中心圆的位置，可由一组多层环形线圈绕组加上多根直立的螺绕环线圈组成，不但用于产生脉冲磁场，同时可用于产生稳衡的顶部旋转磁场 A26；静电层（兼蒙皮）A133 一般带正电荷；立体涡流（兼磁流体装甲）A9 以多个嵌套呈锥面或圆面状覆盖于升力体 A1 上表面，并在升力体 A1 的最外缘处破裂；平面涡流（兼高压超空泡）A10 呈锥面或圆面状覆盖于立体涡流（兼磁流体装甲）A9 之上；平面涡流（兼高压超空泡）A10 的流体在中心涌起形成管状的中心涡管 A11；旋性下洗流 A15 在涡流流体团的最外层；奇异涡环 A17 在旋性下洗流 A15 与中心涡管 A11 之间；

此涡流凝聚器是通过托卡马克装置式立体涡流（光环）发生器来生成“立体涡流”（磁流体光环）的，此立体涡流（光环）发生器类似于热核聚变的“托卡马克装置”，即当“托卡马克装置”中的高导电性的等离子体流在周向磁场的约束下，用中心感应线圈在流体中感应出电流，则在此流体中产生了圈向磁场，从而使此等离子体环流象一个环形的螺线管一样循环旋转和运行，则成为“螺绕环状涡流”或“立体涡流”（磁流体光环）；立体涡流（光环）发生器连续产生无数的“磁流体光环”并依顺序向外挤出，在机体上表面，一旦“立体涡流”（光环）从其发生器中被放出后，其内原有的周向磁场立即消失而其内的感生电流仍存在则仍保有圈向磁场，但此时机体表面的“锥形转化旋涡磁场”将与“磁流体光环”相互扭缠并融合在一起且充当了新的周向磁场的作用，此新的周向磁场和原来感生电流引起的圈向磁场使得“光环”能够继续稳定运行，且无数嵌套的“光环”如“水波纹”一样向机体边缘扩展，当“磁流体光环”到达最外缘时因磁场扰动而失稳破裂，破裂后的流体在“饼状外层磁场”和“锥形转化旋涡磁场”的共同约束下向圆心流体挤压形成一个“平面涡流”，当“平面涡流”的最内缘向上涌起时形成一个“中心涡管”，从而生成“复合涡流”；“中心涡管”在“顶部旋转磁场”的约束下吸入大量空气向外向下扩散形成“旋性下洗流”，并且下洗流与“平面涡流”相互作用在“中心涡管”的外围处形成了一个“奇异涡环”；

其中的超导通电螺线管集群（兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组）处在飞行器的机体蒙皮之下，盘绕着整个升力面圆盘，是由多根螺线管形超导体导线组成，是以多渐开线（螺线）的形式分布的漩涡形状，兼作为旋涡磁场发生器，因为其内随时含有强大的磁场和电流，也作为一种通用的电磁装甲，同时也因为其容纳有的强大的磁场能量和电能使之天生是一种大容量贮能容器，是飞行器上的一个超导电池组，另外此超导通电螺线管集群还可以向前伸出形成一个可旋转的漏斗形磁场，可让飞行器在太空飞行时用于在行星大气层边缘吸附离子以补充离子推进器的介质，因此其具有多重角色和功能，其产生的磁场为一个锥形转化旋涡磁场，此磁场原来呈锥形，其磁力线出发时呈垂直于升力表面的方向，但与磁流体涡流相互扭缠并融合后由锥形磁场转化为了旋涡形状，则有指向圆心的垂直方向分量和沿圆周切线的平行方向分量；饼状外层磁场一般是由另外的一种多渐开线（螺线）的形式分布的盘形的螺绕环结构的离子加速器集群来产生，其在飞碟上同时作为中部水平推进器的基本部件；为了提高此种涡流的升力强度和效率，机体顶部的“中心涡管”内外使用了一个“顶部旋转磁场”，即首先将涡管的管壁内外的周围空气以低能耗方式电离，再用一个旋转的磁场将电离后的周围空气从内部和外部两个方向往“中心涡管”的管壁推挤，从而大力提高管状涡流对周围空气的诱导比，即以最小能耗却最大程度地提高升力效率和强度；

立体涡流（兼磁流体装甲）是由立体涡流（光环）发生器连续产生的，并按产生的顺序一个接一个从圆心向圆外缘挤出和扩大，并在升力圆盘的最边缘处脱离了锥形转化旋涡磁场的约束，此磁流体环将会失稳破裂，破裂后的流体接着在饼状外层磁场的约束下再一次向圆心流动并挤压形成一个“平面涡流”；之所以

用无数个嵌套的“立体涡流”（光环）来作为整个“复合涡流”的基底和托盘，是因其多种不可或缺的功能和角色决定的：一方面是要避免机体蒙皮被这种高温的等离子体涡流流体的烧蚀，必然与其相分隔，而这种“等离子体光环”是高度箍缩、高密度和高转速的，自然可以在磁场作用下悬浮于机表蒙皮之上而永远不相接触，这些无数嵌套的光环如一块悬浮在机体表面上方的固体面板，却可以通过机体外壳内发出的磁场的牵引力而将涡流产生的低压和升力完全传给机体，或者说机体被磁力线悬挂在无数嵌套的光环面板之下，另外这样的“磁流体复合涡流”在产生气动升力的同时已经完全避免了“附面层”的影响，或者说由于无数此种光环组成“复合涡流”的底板悬浮于机体蒙皮之上并与其有一不小的间隙，则可以说完全没有了通常空气动力学意义上的“附面层”，再有“飞碟”常常可以在这个“特殊的附面层”中注射入高压的烟雾以遮体，而根本不会影响其气动升力；另一方面此种无数的嵌套的“立体涡流”（光环）从近圆心一个个产生后向圆外边缘依次挤出并扩展至最后破裂，只有以这种方式才可以保持“光环”的稳定和形状并顺利到达圆盘边缘，而不会象“平面涡流”一样反而向圆心内收缩回来；再一方面这种嵌套的发光的高密度、高温、高速旋转的“磁流体湍流环”具有的高剪切力和高破坏力构成了未来太空飞行器的外层最理想的装甲防护，这是一种全新概念的“磁流体装甲”；当“飞碟”在水中飞行时，上下机体表面的“平面涡流”构成一个最理想的高压超空泡，也是一种全新概念的“磁流体超空泡”。

二、本发明中用于碟形飞行器（飞碟）上的中部水平离子推进器的基本部件之一是由一种新型离子加速器组成，即一种磁力约束静电场式离子加速器

一种磁力约束静电场式离子加速器，用于碟形飞行器（飞碟），如图 5-1、图 5-2 所示，包括：超导通电螺线管 D1、外电极充电导线 D2、外静电场电极 D3、正离子通道 D4、内静电场电极 D5、内电极充电导线 D6、圆管形导体 D7、负离子通道兼冷却管 D8、双向负离子喷口 D9；

其特征是：超导通电螺线管 D1 在加速器的最外层，线匝间结合紧密；外电极充电导线 D2 分别与各外静电场电极 D3 联接，在空间中以均匀间隔分布；外静电场电极 D3 和内静电场电极 D5 分别在正离子通道 D4 的外侧壁和内侧壁，内外静电场电极都是圆管状结构，其梯度电压从前部入口排往后部喷口的分布顺序是：最高电压在入口的外电极管上，经过整个电极管的长度后，把第二级电压加在内电极管上，又经过整个电极管的长度后，把第三级电压加在外电极管上……如此等等；正离子通道 D4 处于外静电场电极 D3 和内静电场电极 D5 所构成的电场空间中，是管形通道；内电极充电导线 D6 分别与各内静电场电极 D5 联接，在空间中以均匀间隔分布；圆管形导体 D7 在螺线管中心处，是圆管体结构，中心为负离子通道兼冷却管 D8；双向负离子喷口 D9 在加速器的终端出口处；另外作为内部管状组合体将以磁悬浮形式支撑，现有描述只是整个长螺线管形加速器的中间一小段，此离子加速器在此主要作为功能演示用，而空气的吸入电离和离子的过滤分离部分将是另外的重要组成部分；

此离子加速器是通过使外静电场电极和内静电场电极都以阶梯电压形式，沿纵向从入口的高压递减为出口的低压分布，内外电极相互在前后边缘处错开，而电压梯度也相互错开，在管形正离子通道中形成了独特的较均匀的纵向“斜对门排列式梯度静电场”，对正离子可加速到亚光速。螺线管导体通以电流，在正离子通道中形成了轴向磁场，对运动中的正离子流进行约束；圆管形导体本身可以对外部电场进行隔离，当其通以电流时在管外形成环形磁场，此磁场磁力线因垂直于离子运动方向，从而使离子流受力向外压缩；螺线管导体中心可成为负离子通道兼冷却管，其中负离子可受磁力约束，但不受外电场影响，并经此通道以恒速运动从出口处射出，入口处的负离子可有一等于出口处正离子速度的初速，即负离子在此通道中不会受到纵向加速，此通道也可专门用作加速器的中心冷却管；在加速器的尾部等离子体出口的侧面有一双向负离子喷口，喷出的部分负离子（电子）与等离子体流方向相反，不断与涡流中已经成为中性的分子相碰撞形成“簇射”，从而维持涡流的等离子体状态，并避免正负电荷分离，同时要保证另一部分电子流的运动方向与正离子相同；双向负离子喷口同时向加速器中的正离子通道注入负离子，负离子与正离子方向相反，都被加速，相混和成为等离子体流，使正负电荷平衡，保持收缩，并在相互反向的正负离子流的加速过程中通以电流，在等离子体内形成圈向磁场，此等离子流中的电流与中心的负离子通道的圆管形导体的电流方向相同，都在加速器内形成同方向的圈向磁场，但两个圈向磁场的磁力线密度沿通道半径的内缘和外缘的分配形式刚好相反，一个磁场是向内箍缩离子，另一个磁场是外向外挤压离子，所以使离子流得到最大压缩，扩大离子加速器内的可容纳的离子数量，可提高加速器的功率密度；所有相邻部件之

间都有绝缘体相隔离；此磁力约束静电场式离子加速器作为碟形飞行器（飞碟）的中部水平离子推进器的基本部件之一，其是以由多根螺线管形超导体导线组成，以圆形盘绕着构成中部离子推进器圆盘，有上下两层结构，两层离子推进器圆盘中的螺线管的盘绕方向是相反的，是以多渐开线（螺线）的形式分布的漩涡形状，其周向分布的加速器离子出口可将低速离子注入在边缘处的“回旋加速器（兼托卡马克装置）”内实现约束、压缩和进一步加速，并且同时兼作为一个外层饼状磁场发生器，因为其上的通电螺线管集群的周边的磁力线共同形成了一个“饼状外层磁场”，覆盖于已有的旋涡磁场之上而在顶部旋转磁场之下，即此种离子加速器在碟形飞行器（飞碟）上具有多种角色和功能。

三、本发明含三种直升飞行器，即——飞行汽车、喷气直升机、碟形飞行器

1、一种飞行汽车，如图 6-1、图 6-2、图 6-3 所示，包括：离心机式涡流凝聚器 H1、离心式压气机 H2、共轴对转双叶双螺旋桨 H3、可伸缩车轮 H4、电子与电器系统总成 H5、前部主燃料箱 H6、前部机械系统 H7、后部机械系统 H8、后部主燃料箱 H9、双垂尾 H10、平尾 H11、伸缩尾框架 H12、活动挡风玻璃 H13、沙丘形整流罩 H14、中部行李箱 H15、水平传动轴 H16、垂直传动轴 H17、辅助机翼 H18、方向舵兼减速板 H20、锥齿轮组交会器 H23、活动挡风玻璃滑轨 H24、机翼端部喷气口 H26、伸缩尾端部喷气口 H27、机翼收藏室 H28、伸缩尾可叠蒙布 H29、旋转定子式电动机 H301、旋转定子式电动机 H302、前部发动机总成 H32、后部整流罩 H33、备用燃料箱 H34、顶部并列式冲压喷气口 H35、伸缩尾收藏室 H36、逆开式兼上掀式两用车门 H37、前部喷气口 H38；

其特征是：离心机式涡流凝聚器 H1 装于机体顶部，由旋转定子式电动机 H301 驱动离心机叶片旋转，并装有离合器；离心式压气机 H2 装于在机体底部，由旋转定子式电动机 H302 驱动旋转，为机体各气动部件提供压缩气；顶部的离心机式涡流凝聚器 H1 与底部的离心式压气机 H2 的旋转方向相反，转动惯量相近；共轴对转双叶双螺旋桨 H3 在机体前头部，桨叶旋转面直径不大于机体宽度，可变距及倒桨，可以是恒速螺旋桨，当在地面行驶时都锁定于水平位置；可伸缩车轮 H4 为汽车的四轮布局，在地面行驶时由前部两轮驱动，但在飞行时完全收入机体内部，并有保形盖板；电子与电器系统总成 H5 在机舱内前部驾驶台处，由电子自控及通信系统和电器执行系统、电池等组成；前部主燃料箱 H6 在机体前部驾驶台下方，液面可控制且有防晃动及阻燃机构；前部机械系统 H7 在前部下方两前轮中间处，由车轮驱动及调节机构如离合器、减速器、变速器、差速器、万向节、传动轴、制动器、车轮收放器等组成；后部机械系统 H8 在后部下方两前轮中间处，主要由制动器、车轮收放器、转向器等组成；后部主燃料箱 H9 在机体尾部机舱内膝部上方；双垂尾 H10 和平尾 H11 在机体尾部上方呈“Π”字形结构，有方向舵兼减速板 H20；伸缩尾框架 H12 为气（电）动伸缩式框架梁结构，在伸缩尾框架的尾尖端有伸缩尾端部喷气口 H27，喷气口有多向转动能力，整个伸缩尾框架外部由伸缩尾可叠蒙布 H29 包裹；活动挡风玻璃 H13 在机体正前部上方，在固定挡风玻璃的外表面的前方，与固定挡风玻璃的尺寸和形状相似，其两侧有活动挡风玻璃滑轨 H24，在地面行驶中活动挡风玻璃向机头前下方伸出，与固定挡风玻璃一前一后将机体构造成楔形体，当飞行时活动挡风玻璃收回在固定挡风玻璃之前；

沙丘形整流罩 H14 在顶部的离心机式涡流凝聚器 H1 的正前方，是类似自然界的“沙丘”形状的薄壁曲面板式结构，可以多叶片分合；中部行李箱 H15 在机体内中部，在飞行时一般行李箱在中部且座椅为背靠背式；水平传动轴 H16 和垂直传动轴 H17 分别联动前部机械系统 H7 和顶部的涡流凝聚器，但都交会联动于机体中部下方的锥齿轮组交会器 H23，而锥齿轮组交会器下部则联动底部离心式压气机 H2；辅助机翼 H18 在地面行驶时收藏于机体内中部行李箱 H15 下方的机翼收藏室 H28 中，当飞行时可伸出，其上有机翼端部喷气口 H26，喷气口有多向转动能力，副翼动作及机翼伸缩可以用压缩气作动；旋转定子式电动机 H301、H302 的旋转部分应至少大于固定部分的质量；前部发动机总成 H32 在机体头部，由发动机、离合器、桨叶锁定器、变距器等组成；后部整流罩 H33 在涡流凝聚器的后部；备用燃料箱 H34 在机体尾部下方；顶部并列式冲压喷气口 H35 在顶部涡流凝聚器的下部，是多喷气口并行排列，贴着后部机体上表面向后平行地喷气；伸缩尾收藏室 H36 在机车尾部；逆开式兼上掀式两用车门 H37 可分别向旁侧和上方打开；前部喷气口 H38 在机身前头左右两角；

此飞行汽车是通过采用了“复合涡流”产生气动升力而成为一种直升机；其在顶部安装一具离心机式涡流凝聚器，在底部安装一具离心式压气机，两者内部都可在中心安装旋转定子式电动机，增大转动惯量，

飞行时如果全部发动机故障,可由极大的角动量所储存的能量保持涡流产生升力而缓慢下降,其具有较大的转动角动量的“陀螺定轴效应”使机体无论在起降、悬停、平飞、垂直切变风和扰动气流中都能保持足够的横向和纵向稳定性,而两者旋转方向相反使其不会有“陀螺进动效应”;而前部两个对转的螺旋桨避免了单个螺旋桨产生的旋流对机体造成的偏转力矩;在飞行时由伸缩尾框架(为气动或电动,未来可用电致变形材料和记忆合金等构造)把伸缩尾伸出,并稍微向上翘,伸缩尾整体呈楔块形状,而且机体上下表面的纵向曲率适当选择,从而使整个机体与伸缩尾的组合体其纵剖面呈飞机机翼的“S”字形的翼型结构,即翼型弯度线为“S”形状,可抗纵向扰动,而伸缩尾不但可使机体构形更加流线化,并且可降低压差(形状)阻力,较大的俯(仰)视投影面积还可以将飞机焦点后移,提高飞行时纵向稳定性,同时因其侧视投影面积也提高了飞行时的航向稳定性,伸缩尾在地面行驶或空中悬停中遭遇特别强的垂直切变风时可按需要自动缩回伸缩尾收藏室;出于地面行驶的需要,机翼和机尾收藏之后的机体外形完全就是一部汽车而不是飞机,并顺便利用汽车外形,构成的“S”字形的翼型机体在飞行中遇到扰动气流时不会因机体的仰俯使升力中心移动距离过大;其“锥形旋性下洗流”的飞行流场,不会因为升力面的“迎角变化”而影响升力参数,是“垂直切变风”的天生克星,对垂直切变风有自我补偿的特殊性效果,使其垂直起降时安全性更高;因为悬停时各气动面不起作用,可由前后喷口的喷气实现飞机的转向、仰俯、侧倾及前进、后退、横移等;辅助机翼和机身及平尾等在平飞时一起使升力中心后移成为静安定的飞机,在低速平飞时可混合采用“复合涡流”和机翼产生升力,在高速平飞时将由机翼产生全部升力并完全取消“复合涡流”;两侧的辅助机翼有中等的后掠角,以增加横向和航向稳定性,加上翼型机体的前缘升力和上翘的机尾,可减小低空飞行时气流扰动的影响;辅助机翼的翼尖喷口与前后喷口一起共同用于平衡悬停时机体的重心,并实现进退、横移、制动、转向、滚转和仰俯等姿态调节等功能;由于用“复合涡流”为直升悬停时的气动升力,流场顺畅无间隔且受力均匀无起伏,下洗流速度低且质量大,活动部件和气动干扰少,而电动机的噪音极小,机体振动和噪音的总体水平远低于现有旋翼直升机;

顶部前方整流罩是类似自然界的“沙丘”形状的薄壁曲面板式结构,平飞时可在其内空处围绕已折叠的“中心涡管导流片”形成一个“旋涡回流区”,以减少前后的压差阻力,并且可分裂成多片类似风扇的“消旋叶片”,可控制张开或合拢,用于对“旋性下洗流”进行“消旋”,大幅提高涡流的升力效率,可采用“左右非对称”的整流罩,甚至两个尖角不同长短;后部整流罩在减小后部阻力、确保流场顺畅方面有重要的作用,也可分裂成多片类似风扇的“消旋叶片”;顶部并列式冲压喷气口贴着后部机体上表面向后切向地喷气,其是由前方的冲压来流和离心机的压缩气等混和而成,吹除后部紊流和尾涡,延缓表面气流分离,保持层流和湍流附面层,可提高后部升力,减少压差(形状)和诱导阻力;活动挡风玻璃在飞行时缩回与固定挡风玻璃构成双层形式,飞行时提高前部对小物件和飞鸟的抗撞性,在地面高速行驶时,为减小升力保持前轮(前轮驱动)的抓地力,可向前下方伸出,减小翼型机体的翼型弯度和前缘半径,并且充当防撞板,也保护螺旋桨,同时作为车头整流罩,减少了因头部螺旋桨等零件形成的阻力,因为机体外形主要是为在飞行时产生升力而构造,所以在地面高速行驶时有必要使机体变为一个楔形,形成翼型弯度线前低后高的所谓“负冲角”,以减小机体的升力和诱导阻力,并提高车轮对地面的附着力,而此时伸缩尾缩回机尾舱内,机体于是成为了“楔形快(斜)背式”汽车,满足在地面高速行驶的外形构造的需要,但机体长度仍然只相当于一般轿车,机体宽度受制于涡流凝聚器的直径,如果使得涡流凝聚器的直径尽可能小于等于一般轿车的宽度,则整个机体的宽度也就相当于一般轿车;

机车在地面行驶时用前轮驱动,再加上较宽大的双垂尾构造使其在地面行驶时横风稳定性也得以满足;双垂尾又可兼当翼梢小翼和翼梢端板的作用,阻碍了机体后部两个大型三维尾流旋涡的形成,降低诱导阻力;在地面行驶时前部螺旋桨叶片及后部平尾升降舵都可以偏转,使局部压力增大,提高车轮对地面的附着力;底部离心式压气机为各气动部件提供了压缩气源,同时也可为上部涡流凝聚器供气,而高压空气更可用于燃料电池的增压,提高发动机的功率、效率和起动加速性能及高空性能;机车最好采用三台发动机,即前部装设一台电动机,中部装设上下两台旋转定子式电动机,保证垂直起飞和高速平飞所需的大功率,最有效提高动力系统的容损度和飞行的安全性,而即使中部两台发动机都损坏时,前部发动机仍然可使飞机水平飞行并安全滑行降落,而机车在地面行驶时单独使用前部电动机,也可在飞行时与中部电动机一起工作,可采用燃料电池或储电池技术;共轴对转双叶双螺旋桨提高了动力的输出功率和效率,同时也平衡了纵轴上的转动力矩;水平尾翼在前飞时充当真正的机翼,主要用于提供正升力,使升力中心

后移，而在地面行驶时却提供负升力，提高对地面附着力；机体本身形成的升力较小，引起的诱导阻力不大，并有多项措施防止在后方形成两个大型三维尾涡；机体重心和升力中心都可调节，悬停时两者重合，前飞时升力中心后移，成为纵向“静稳定”的飞机；机车的先天优异的气动力条件和内外构造使得在飞行时不怕轻度的追尾或机体的擦碰，也能接受小件异物或飞鸟的正面高速撞击，仍然可以保持平衡和升力，从而缓慢平稳安全降落；而优异的气动特性和稳定性使其低空低速平飞时不受大型飞机或别的机车的尾流的太大影响，也不惧低空风切变和气流扰动，这特别有利于适应未来繁忙的空中交通，成为通用的未来空地两域载人运输工具；因为机车的安全性达到了理论上飞行器所能达到的顶峰，所以机内不带降落伞，但出于在水上迫降的需要，可以选择加装应急充气气囊，另外可采用现有成熟的汽车和直升机的防撞及抗坠毁技术和设备，如头部防撞气囊、四轮抗坠油汽减震器、抗坠座椅、弹性吸能材料机舱、吸能背带、抗坠软油箱等等，但主要是用来对付空中严重的撞击而可能导致的坠毁，机车本身的故障一般不会引起安全问题；机车可以在市区外允许空域任何时刻起降，在市区内只能在交通管理系统的临时允许和解锁下，方可超低空飞越塞车路段，此时螺旋桨不动，机翼和伸缩尾也不用伸出，只用尾喷口实现推进和转向，由前部喷气口实现后退和制动，并共同实现横移，不会有强烈的下吹和后推气流对周围环境的影响，也不会因有外露的转动部件存在危险和隐患；其飞行时重心可通过燃料在前后燃料箱的移动而自动调节；机车可实现滑跑起飞（螺旋桨不动）并垂直降落，特别是超载时；

为了在空中飞行时能高效率地减速，可以将双立尾设计成分裂式大阻力方向舵并兼作减速板，同时前头螺旋桨实现反浆运转状态，如有必要，飞机也可用反浆进行倒退飞行；由于机车在地面行驶时是以后轮为方向轮，则其在空中飞行时的后轮收藏箱的盖板或整流罩的面积也较大，可以兼作为理想的飞行减速板；平飞中当全部发动机故障时，用螺旋桨作为“风车自转”可提供部分垂直升力的动力并减速迫降；机车采用独特的“背靠背”式座椅及货仓中置的方式，使机体重心变化范围能充分满足直升悬停和高速平飞时的不同需要，而机体质量也高度向重心集中，使其有令人满意的机动性和姿态调节灵敏度；由于低空低速平飞时采用了“复合涡流”和机翼的升力的混和，摆脱了现有固定翼飞机不安全的短处，而高空高速平飞时全部使用机翼升力，则燃料消耗率低于现有通用旋翼直升机，其同时保留且发扬了两者的长处，更结合了小轿车的全部特性；机车的驾驶可以是全自动的（特别是飞行时），也可转换为半自动形式，而在地面行驶时更可改为全人工驾驶；机车动作控制系统可采用飞机的多余度电传或光传操纵形式，并可含简易机械备份，特别在地面行驶时可选用机械操纵；机车有多种传感器和通信设备，可自动感应姿态及环境条件，接受主人语音命令及交通网络管制机构的指挥；在市区内机车的电脑系统受到管理部门的锁死，在平常非塞车时只能作地面行驶，经济速度可为 80 公里/小时，空中飞行时巡航速度可为 300--400 公里/小时，低于 250 公里/小时以下的低速时必须同时采用“复合涡流”产生升力，最大载人数可为 4 人，飞行的主干道被规定为城市间地面上高速公路两旁（不包括公路正上方）一定范围的空中，只有超车没有会车，只可能出现机车追尾而不会有正面对撞的事故，此时由地面雷达监控和卫星系统导航及机器人驾驶，特别在必要时可随时降落于公路两旁，可进入公路中行驶或方便于接受地面大型保障车辆的紧急救护，以及接受警方的督察；飞行高度一般不超过地面 1.5 千米，不会干扰大型客机的交通线，并可经申请批准有限制的开放进入风景区中在允许高度和区域以内旅游观光，并自主飞行和随意停泊；此飞行器设计的前提条件是动力系统的能源必须实现“全电化”，必须具有充足的电能供给涡流凝聚器上的“顶部旋转磁场圆盘兼负离子喷射器”，用以对周围空气进行电离并用旋转磁场来诱导，提高“复合涡流”的升力效率。

2、一种喷气直升机，如图 7-1、图 7-2 所示，包括：通道引流式涡流凝聚器 I1、进气口 I2、喷气发动机 I3、辅助机翼 I4、三叉式弯月形整流罩 I5、飞机机体 I6、发动机矢量喷口 I7、“T”字形尾翼 I8、板式结构的留涡面 I9、弯月形翼梢小翼 I10、涡流融合片 I11、机尾喷气口 I12、翼尖喷气口 I13、柔性襟翼 I14、机首喷气口 I15；

其特征是：通道引流式涡流凝聚器 I1 布置于机体背部，其分左右两具并排，成为飞机的主要升力体，其上的引流通道的形式是侧壁的渐开线形输气槽道或底部输气管及高压气腔室，左右两具升力体的渐开线的旋转方向相反，而且气流入口都在飞机顶部中央相互并列，并且共用一个进气口 I2 为前方自然来流的入口；进气口 I2 类似于现今超音速飞机的进气口，唇口为斜切形，内部后方有分流栅，可把气流分为两股，下方有发动机气流引气口，联接两台发动机，并将两股或多股气流混和后再次分成两股，分别提供给两具

涡流凝聚器；喷气发动机 I3 有两台，分别吊挂在机体两侧的涡流凝聚器下方，中后部有引流管将发动机混和气沿吊架内管道输送给涡流凝聚器，尾部是发动机矢量喷口 I7，可从水平方向向下转动超过九十度角，并可稍向两旁转动；辅助机翼 I4 装于涡流凝聚器的外侧并稍微靠后，其上有副翼；三叉式弯月形整流罩 I5 在涡流凝聚器的前缘顶部，并与进气口 I2 的顶部结合，作为两个涡流的前方遮蔽物，整流罩的外形基本上为自然界的“沙丘”形状，但与普通只有两个角的弯月或沙丘不同的是，其在中间多构成了一个向后延伸的分叉或尖角；飞机机体 I6 是高亚音速飞机的机体类型；“T”字形尾翼 I8 远离发动机喷气和涡流；板式结构的留涡面 I9 为稍向下弯曲形板式结构，处于涡流凝聚器的后缘，宽也与其相近；弯月形翼梢小翼 I10 在翼尖的中后端；涡流融合片 I11 在两个涡流之间及弯月形整流罩之后，可调节升降或倾斜；机尾喷气口 I12 在机体尾部，有上下左右方向和正后向的喷气控制栅叶和阀门；翼尖喷气口 I13 和机首喷气口 I15 分别在翼尖和机头，是姿态调节喷气口；柔性襟翼 I14 在板式结构的留涡面 I9 的后部相互滑顺联接；

此喷气直升机是通过把一左一右两具通道引流式涡流凝聚器布置于机体背部，把发动机高压气同时引入涡流凝聚器的引流通道和内部的中央高压气室，再通过对涡流轨道中喷出高速气形成“复合涡流”并提供主要升力，因此成为直升机；涡流凝聚器的前部与整流罩结合，前缘尖锐，可在大迎角时拖出较强的“边条涡”，以延缓辅助机翼的“失速”，也有利于防止“T 字形高平尾飞机”在垂直切变风和雷雨暴风等恶劣天气和强扰动流场下可能出现的“深度失速”，其下底面向下凸起较明显，并由于板式结构的留涡面和变弯度柔性襟翼向下弯曲，最终与向上弯曲的底面形状相结合而构成向上凹的后底面，为“超临界翼型”的后缘，在高速平飞时提供一定的下部升力，所以是两种翼型的有机结合，可产生升力并减小阻力，也有利于保证机翼结构强度和利于空间布置；辅助机翼提供的辅助升力其中心在机体重心之后，在前飞时使飞机为纵向“静稳定”；当低速平飞或过渡飞行时可减少从发动机引气，由涡流凝聚器前部的进气口把前方自然来流冲压并供给凝聚器以产生涡流和升力，而当全部发动机故障时仍可短时保持涡流和升力而实现滑翔，即具有一定的无动力滑翔能力；发动机矢量喷口、反推装置和机体前后端及两机翼尖端的姿态调节喷气口一同协调，在飞机起降、悬停及低速移动时提供部分升力和推力，并实现进退、横移、制动、转向、滚转和仰俯等姿态调节等功能；“T”字形尾翼可以使其在垂直起降及前飞时都可远离发动机喷气和涡流及下洗流的各种复杂的影响区域及地面效应；机体顶部有在类似自然界“沙丘”形状的基础上改进的前部“三叉式弯月形整流罩”，利用类似于航空燃气轮机的燃烧技术上的所谓“回流区”，并且左右两个对称涡流的旋转方向也与普通钝体绕流的回流区的两个涡旋的方向相反，利用“沙丘”的两个边缘的尖角绕流的回流作用，在低速平飞或过渡飞行时约束和诱导两个“复合涡流”的“旋性下洗流”，而中间的第三个分叉或尖角可以更好的稳定、定容、隔离和调节左右两个涡流；留涡面和柔性可变弯度襟翼的大弯度可以诱导下洗流的方向，甚至完全消除下洗流的旋性，使“旋性下洗流”成为指向后下方的匀直下洗流，即改变下洗流的在铅垂方向和水平方向的两个速度分量的比率，可大幅提高升力效率和系数，同时减小起降悬停时后部下洗流冲击机翼造成的升力损失，而在低速平飞或过渡飞行时可防止“旋性下洗流”向前方和侧方旋出而导致辅助机翼失速，其中的襟翼可通过改变弯度和吹气等措施实现对下洗流或升力进行“环量控制”；涡流融合片在采用“复合涡流”产生主要升力时立起并向后伸长以隔离左右两个涡流及下洗流的主体部分，防止涡流相互挤压碰撞，但可以让部分下洗流互相诱导而“消旋”，前飞时其向前缩短且向后下方倾斜降低，让两个涡流相互融合和碰撞，是采用“鱼尾”或“昆虫翅”后的两个涡流相互融合和碰撞得到高压以推动前进的原理，在直升悬停或过渡飞行时更多时候是让两个涡流相互诱导，并进一步沿着大弯度襟翼流动，以消除下洗流的旋性而成为指向后下方的匀直下洗流，提高涡流对周围空气的诱导比，提高升力效率和系数，而在高速平飞时是让两个环流相互融合和挤压碰撞以恢复压力，减少高速时因前方冲压进气形成的压差阻力和自身的形状阻力，同时利用旋性下洗流在襟翼处的固有的向外旋的趋势可在高速平飞时抑制襟翼边缘处生成的“自由涡”；可以引入高速射流配合涡流融合片动作产生更理想的效果，高速射流可对两个涡流相邻近的边缘和相接触的界面流体有更好的诱导作用，将两个涡流下部边缘的流体诱导向后部大弯度襟翼处最后形成单一方向向下的下洗流，有利于对下洗流进行引导和“消旋”；同时随前飞速度的增加而逐渐降低并最终在高速平飞时取消“复合涡流”产生升力，转而由辅助机翼和涡流凝聚器的下翼面来提供全部升力；

因为辅助机翼的展弦比中等，但却需在平飞时提供较大升力，所以有必要加设大型的翼梢小翼，减小诱导阻力；由自然界中“沙丘”的俯视投影面可以得到“弯月形翼梢小翼”，其是由上下两块不同大小的

半个“弯月”形状的小翼联结而成，可减小翼尖涡形成的诱导阻力，同时因其良好的自然气流结构使其自身的形状阻力也小，一般上部小翼在高度和长度方面都大于下部小翼，并且上下小翼都可以向外侧倾斜一个角度，并且其与机翼的连接过渡处要圆滑，可减小干扰阻力；喷气发动机的悬吊位置最好设在每个涡流复合体的中心的正下方，一方面可与机体有一定间隔，起降和前飞时都减少与机体流场相互影响，另一方面可配合宽大的涡流升力面达到垂直起降时良好的稳定性和姿态调节灵敏度，特别是有最短的距离和输气管道把发动机引气引入其上部的涡流凝聚器的中央高压气室，保证垂直升降所需的大功率，并减少引气损失；加长的矢量喷管可使高速和低速的喷气更充分的混和，并减低喷气噪音，在垂直起降中近地面时，可让两个喷管稍微向重心倾斜成“V”字型，可利用机翼、机身和地面与喷气之间的相互良性影响形成的高压区，得到“气垫升力”或“地效升力”，可以有效补偿飞机因为近地面悬停时发动机难免吸入少量废气而导致的升力损失，喷气的汇聚点向着机体重心的下方，使得总的升力中心进一步向重心靠拢和集中，使贴近地面悬停和飞行时的稳定性得到保证，同时姿态调节的灵敏度更高，另外高置机翼和翼下中部吊装发动机的布局使喷流不会在机体下形成低压区，而只可能成为高压区，平尾高置也保证其不受地面反射的喷流的“吹洗”；发动机中后部有引流管将发动机混和气沿吊架内管道输送给进气口，从其下方的发动机气流引气口将两股（或多股）气体经混和后，再把气流分为两股提供给两个涡流凝聚器；发动机中高压压机段需特别设计，以在垂直起降时提供足够的高压冷气；每台发动机的引出气都可由管道平分给左右两个涡流凝聚器，当任一发动机故障时，仍可平衡机体并有足够升力低速飞行，如果此时可将发动机的喷气全部引入左右两个涡流凝聚器提供升力，加上翼尖姿态调节喷口的配合，则仍可以实现单发动机的垂直或短距降落；另外也可在进气口内在发动机气流引气口的前部装设小型专用辅助喷气发动机（辅助动力和助推器），以补充垂直升降时的涡流气源，让此种直升机结构最优化，安全性、可靠性大为提高，特别是辅助喷气发动机的高压冷气可以加入涡流气源，又可以作为配合涡流融合片动作的高速射流，可对两个涡流相邻的边缘和相接触的界面流体进行诱导，而在所有主发动机停车时仍可提供涡流气源产生一定升力，利于滑翔并降低迫降着陆和失速的速度；飞机直升悬停时其涡流诱导的下洗流也从前方的空档向下旋出，如果起降时涡流的供气全部引用发动机高压冷气，则可以进一步提高发动机的位置，使得发动机的进气和下洗流有良性的相互干扰，并且可以增大发动机进气口上唇的前缘半径，同时减小下唇的前缘半径，或者采用“可变形自适应唇缘”（适应不同飞行状态和速度范围的吸气需要），以及采用“半圆形进气口”或“上下两半非对称圆形进气口”等，更多从上方吸气，可提高发动机吸气量、洁净度和含氧量，降低进气温度，同时调节前部下洗流的在铅垂方向和水平方向的两个速度分量的比率，或消除其旋性，进一步提高诱导比，提高升力效率和系数；机体各气动和调节部件的良好配合，以及其上“中心涡管导流器”和旋转磁场对“中心涡管”及“奇异涡环”的保护和调控作用，使得飞机的直升悬停与高速平飞状态之间的过渡可以顺利实现；“复合涡流”的天生优异气动特性使飞机在低空低速过渡飞行时少受别的飞机的尾流的影响，也不惧低空风切变和气流扰动，其升力在进出“微下击暴流”的前中后三个流场（或辐散区及辐合区）时都能自动适应和补偿；飞机可以采用短距起飞垂直降落和常规起降方式，飞行巡航速度为高亚音速；此飞行器设计的前提条件是在直升悬停时必须具有充足的电能供给涡流凝聚器上的“顶部旋转磁场圆盘兼负离子喷射器”，用以对周围空气进行电离并用旋转磁场来诱导，提高“复合涡流”的升力效率。

3、一种碟形飞行器，如图 8-1、图 8-2、图 8-3、图 8-4、图 8-5、图 8-6、图 8-7、图 8-8、图 8-9、图 8-10 所示，包括：顶部三维稳定舱 J1、上部旋转舱 J2、中部等离子体推进器（兼饼状外层磁场产生器）J3、下部旋转舱 J4、中心稳定轴管（兼光子推进喷管）J5、等离子体发生器（兼激光发射器兼激波管兼强磁管）J6、旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器（兼上部外壳）J7、锥形旋转磁场产生器（兼下部外壳）J8、头部锥形激光和负离子束 J9、头部锥形多梯度等离子体射流 J10、头部旋转强磁场 J11、头部等离子体连续多层激波锥 J12、上部锥形转化旋涡磁场 J13（或 A24）、饼状外层磁场 J14（或 A25）、下部锥形内层旋转磁场 J15、尾部等离子体喷流 J16、下部多层密绕环（渐开线）形通电线圈 J17、下部外缘双钩形磁头 J18、下部星型棒状通电螺线管 J19、下部内缘双钩形磁头 J20、磁力约束静电场式离子加速器集群 J21（或 D1）、中部推进器边缘喷口 J22、回旋加速器（兼托卡马克装置）J23、涡流边缘吸入流 J25、吸气口 J26（或 C3）、环管式液氢储存箱 J27、环管式反物质储存箱 J28、超密物质结构正反物质湮灭室 J29、类吸管式龙卷风 J30、顶部旋转磁场 J31（或 A26）、托卡马克装置式立体涡流（光环）发生器 J32（或 A23）、超导体隔磁层（兼

复合装甲) J33 (或 A131)、超导通电螺线管集群 (兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组) J34 (或 C2)、立体涡流 (兼磁流体装甲) A9、平面涡流 (兼高压超空泡) A10、中心涡管 A11、旋性下洗流 A15、奇异涡环 A17、磁场容器的磁笼 J35、超导态反物质环 J36;

其特征是: 机体各部在俯视或仰视时投影面都是圆面, 总体侧视图呈两个碟盘相对扣合的如同“UFO”中的“飞碟”形状, 也可以是上凸的球缺形或完整的球形; 顶部三维稳定舱 J1 在机体的顶部, 是一个球形体, 重心较低, 质量分布呈“不倒翁 (或钟摆)”形式, 有三个维数上的自主转动和平衡能力, 在飞行中可始终保持水平稳定, 内部含控制系统和生命保障系统, 可载人, 其外壁有高导磁率的“顺磁质”材料; 上部旋转舱 J2 在顶部三维稳定舱 J1 的下部与其一同构成上部机体, 呈锥体形, 自身可高速旋转, 内部为机电设备及能源等, 机体表层为旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器 (兼上部外壳) J7, 其有一个旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器; 中部等离子体推进器 (兼饼状外层磁场产生器) J3 在机体中部, 呈圆盘形, 结构上可分为上下两层, 每层各有一个多渐开线形布置的磁力约束静电场式离子加速器集群 J21 (或 D1), 上下两层的离子加速器集群的通电螺线管以渐开线 (螺线) 形盘绕的方向相反, 在圆盘外侧处也分别有上下各一个回旋加速器 (兼托卡马克装置) J23, 可将上下两层磁力约束静电场式离子加速器集群 J21 (或 D1) 产生的高速离子流进行贮存、约束和再加速, 并在其外缘即圆盘外边缘沿各个方向排列有众多的推进器边缘喷口 J22, 其转动范围可超过四分之一球面; 下部旋转舱 J4 是机体底部, 呈倒锥体形, 自身可高速旋转, 内部为机电设备及能源等, 机体表层为锥形旋转磁场产生器 (兼下部外壳) J8, 内有下部多层密绕环 (渐开线) 形通电线圈 J17 及下部星型棒状通电螺线管 J19;

中心稳定轴管 (兼光子推进喷管) J5 为各旋转舱体的转轴, 处于机体中心轴位置, 可由环型并列的棒状通电螺线管及多层密绕环形通电线圈构成磁场, 其整体上呈竖立的空心圆管形, 有多个磁悬浮轴承与各舱体相隔离和联接, 顶部与超密物质结构正反物质湮灭室 J29 相联; 等离子体发生器 (兼激光发射器兼激波管兼强磁管) J6 在中部推进器的前头部, 由多根棒状载流螺线管捆扎成束和“铁磁质”材料磁芯构成强磁管, 产生的磁场可旋转, 并有激光发射器、离子喷射器等; 上部旋转舱 J2 的顶部和中心稳定轴管 (兼光子推进喷管) J5 的底部都有环形的吸气口 J26; 头部锥形激光和负离子束 J9 在飞行流场最前头, 由等离子体发生器 (兼激光发射器兼激波管兼强磁管) J6 射出的激光和负离子束都呈锥形, 紧接从其中轴射出的是—一小束头部锥形多梯度等离子体射流 J10, 并连续激发出多个斜激波, 即头部等离子体连续多层激波锥 J12, 由等离子体发生器 (兼激光发射器及激波管兼强磁管) J6 形成的头部旋转强磁场 J11 的磁力线切割此等离子体激波锥; 饼状外层磁场 J14 (或 A25) 覆盖于上部锥形转化旋涡磁场 J13 (或 A24) 和下部锥形内层旋转磁场 J15 的外层, 磁力线是由中部等离子体推进器 (兼饼状外层磁场产生器) J3 的外缘发出分别到达机体顶部和底部; 上部锥形转化旋涡磁场 J13 (或 A24) 紧贴上部旋转舱 J2 的表面; 下部锥形内层旋转磁场 J15 紧贴下部旋转舱 J4 的表面; 尾部等离子体喷流 J16 出现在中部等离子体推进器 (兼饼状外层磁场产生器) J3 的后部边缘的多个中部推进器边缘喷口 J22 之后; 下部多层密绕环 (渐开线) 形通电线圈 J17 和下部星型棒状通电螺线管 J19 一起共同产生了下部锥形内层旋转磁场 J15, 磁力线是由下部外缘双钩形磁头 J18 出发到达下部内缘双钩形磁头 J20 处; 涡流边缘吸入流 J25 是涡流的外边缘从周围甚至机体下部的少量吸入流; 环管式液氢储存箱 J27 与环管式反物质储存箱 J28 两者都环绕于中心稳定轴管 (兼光子推进喷管) J5 周围; 环管式反物质储存箱 J28 的管内空腔形成一个“磁笼”作为储存超导态反物质环 J36 的磁场容器; 超密物质结构正反物质湮灭室 J29 在中心稳定轴管 (兼光子推进喷管) J5 上部; 类吸管式龙卷风 J30 由下部锥形内层旋转磁场 J15 加强旋转, 旋性下洗流 A15 往下部中心吸引收缩, 并与下部涡流边缘吸入流 J25 内外相配合而成; 顶部旋转磁场 J31 (或 A26) 在飞行器的顶部, 磁力线由顶部三维稳定舱 J1 发出并到达中部等离子体推进器 (兼饼状外层磁场产生器) J3 的外缘, 其磁场产生装置可由星型棒状通电螺线管及多层密绕环 (渐开线) 形通电线圈构成, 可旋转; 托卡马克装置式立体涡流 (光环) 发生器 J32 (或 A23) 在上部外壳 (兼旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器) J7 的顶部; 超导体隔磁层 (兼复合装甲) J33 (或 A131) 在机体外壳的最内层; 超导通电螺线管集群 (兼旋涡磁场发生器兼电磁装甲兼超导电池组) J34 (或 C2) 以多个渐开线 (螺线) 的形式盘绕在机体蒙皮之下; 立体涡流 (兼磁流体装甲) A9 覆盖于机体表面; 平面涡流 (兼高压超空泡) A10 覆盖于立体涡流 (兼磁流体装甲) A9 之上; 中心涡管 A11 在机体顶部与顶部旋转磁场 J31 (或 A26) 相互环绕和扭缠; 旋性下洗流 A15 在飞行器涡流流场的最外层; 奇异涡环 A17 在中心涡管 A11 与旋性下洗流 A15 之间; 磁场容器的磁笼 J35 在环管式反物质储存箱 J28 的管内空腔中;

超导态反物质环 J36 被磁场容器的磁笼 J35 磁悬浮于环管式反物质储存箱 J28 的空腔中心；其上可使用两类超导材料，在隔磁层方面用 I 型超导体，在通电导线方面用 II 型超导体；

此碟形飞行器（飞碟）是通过旋涡磁场约束离子式涡流凝聚器在上表面产生一个“复合涡流”得到空气动力学升力，首先涡流凝聚器顶部的立体涡流（光环）发生器如同核聚变的“托卡马克装置”一样连续产生无数的“立体涡流”（或磁流体光环）并依顺序向外挤出，在机体上部的“锥形转化旋涡磁场”的约束下，无数嵌套的“光环”如“水波纹”一样向机体边缘扩展，当“磁流体光环”到达最外缘时因磁场扰动而失稳破裂，破裂后的流体在“饼状外层磁场”和“锥形转化旋涡磁场”的共同约束下向圆心流体挤压形成一个“平面涡流”，当“平面涡流”的最内缘向上涌起时形成一个“中心涡管”，“中心涡管”在“顶部旋转磁场”的约束下吸入大量空气向外向下扩散形成“旋性下洗流”，而“旋性下洗流”一边在磁场力作用下被“消旋”下降，一边与“平面涡流”相互作用并叠加，在“中心涡管”的外围处形成了一个“奇异涡环”，从而得到低压区和升力；中部等离子体推进器产生的“饼状外层磁场”，可产生“磁镜效应”从而约束并弯曲在大气层中超音速飞行时形成的等离子体激波；等离子体发生器（兼激光发射器兼激波管兼强磁管）在中部推进器的前头部，当超音速飞行时，可发射锥形激光，甚至是高能 X 射线激光及伽马射线，加热和激励了前方空气，再喷出大量的高速负离子（电子）流，将前方被激发的空气以低能耗的方式电离，特别是要让“激波面”完全电离，并在负离子流中混和射出少量正离子流，激发较远的前方空气形成多个连续的锥形等离子体斜激波锥，使前方超音速来流最终可减为亚音速，同时此“激波管”也作为“强磁管”产生一个强磁场，并使此强磁场以高速旋转，旋转的磁力线切割前头的等离子体激波锥，使激波面受到“洛伦兹力”的加速作用而分离，并向激波锥的轴心方向收缩弯曲变形，即是使超音速飞行时得以人工主动产生前部多个等离子体斜激波，并且通过电磁力控制激波的形状和厚度，使激波层“软化”或“变厚”，减弱激波强度，减小激波阻力，减少前缘受热，提高超音速飞行性能；即在到达“飞碟”机体表面之前形成了一个由多个连续的“软而厚的激波面”组成的扁的锥形体，这个连续的多个等离子体激波面的结合体与圆碟形机体一起构成了一个“极度拉长的扁锥形飞行器”，特别适合于在大气层中高超音速飞行；在飞行时，让机体上部和下部的旋转舱各自以相反方向旋转，使飞行器得到稳定性，同时两者都因此形成一个旋转磁场；下部的旋转磁场在旋转时使磁力线高速切割离子使其受“洛伦兹力”，从而吸附并约束旋性下洗流向下表面的圆心收拢，再与前方来流相压缩而生成了“硬激波”，此下部的“硬激波”的高压提供了超音速飞行时的主要升力，成为“乘波飞行器”；

“飞碟”飞行速度超过音速时，前端激波管首先主动向前喷射等离子射流产生多个连续的斜激波锥，“强磁管”的旋转强磁场的“洛伦兹力”首先使这些激波面分离变厚软化减弱，最前方的首先是锥形激波，接近碟形机体的将逐渐演变为楔形激波，并且楔形激波后的流体速度的激波角逐渐加大，激波后的流体也逐渐向着上下机体的两个锥顶流动，而机体表面的各个磁场正在高速转动，可吸附和软化最接近的激波面，使得贴着涡流流体的表面形成一个“软而厚的激波面”，此厚的激波面一部分将被涡流吸附同化成为下洗流，另一部分将在锥形磁场的“磁镜效应”作用下弯曲绕过锥体的后方而膨胀加速成普通来流；“飞碟”随着超音速飞行马赫数的增加，上部“复合涡流”的高度将逐渐降低，同时下部的“硬激波”逐渐增强，则飞行升力更多由机体下表面提供；此下部激波面也因磁场的“磁镜效应”作用，在锥顶部将会弯曲绕过锥体后膨胀加速成普通下洗流；从而消除了飞行器在大气层中超音速飞行时空气动力方面和机体形状方面产生的“音爆”；

“飞碟”机体形成的磁场是多层叠加的锥形或球形，每一层磁场都可以独立控制，可用于支撑和约束“复合涡流”，并可在高速平时起保护作用，即使流体“固化”不被前方高速来流所吹散；“飞碟”使用一个“顶部旋转磁场”来约束和调节“中心涡管”，首先让“中心涡管”本身的流体和管壁内外侧的周围空气都处于电离的“临界状态”，即反复电离和反复中和，进一步当这个“锥形或球形磁场”高速旋转并切割此“离子涡流”的时候，则可大力提高其对周围空气的诱导比和升力效率；其中可以采用向机体上方直接发射锥形激光和喷射高速负离子（电子）流的方式将以低能耗的方式空气激发电离，这里主要是从“中心涡管”的底部的管壁处以顺时针和逆时针的方向同时注入远比正离子流更高速的负离子（电子）流，并随涡流流体的运动而旋转上升，各种不同旋转方向的高速电子流受到磁场力的作用，有的向涡管的“风眼”旋进，碰撞使得“风眼”内的从上方吸入的空气分子被电离，有的维持在涡管管壁内运动碰撞管壁内的流体使其保持电离，有的将向涡管的外部周围环境旋出，碰撞使周围环境的空气分子电离，那么当“顶部旋

转磁场”在高速旋转时，“风眼”内的空气的正离子将受磁场力作用向“中心涡管”管壁方向运动，涡管管壁外侧邻近的空气的正离子也受磁场力作用向涡管运动，而同时涡管的本身的正离子流可以随时被中和，将因为脱离磁场的约束并受离心力向外自由旋出，所以在“旋转磁场”的作用下离子涡流相比空气涡流而言明显与周围空气有更强的诱导作用，并且所有涡管内外的流体最后都向外旋出，即在顶部旋转磁场作用下的“管状离子涡流”可以实现管壁的内侧和外侧同时对周围电离空气的诱导和吸引，大力提高磁流体涡流对周围空气的诱导比或升力效率；管状涡流诱导上部的电离流体形成“锥形旋性下洗流”时，并且电离流体在磁场中相对旋转的同时，在“洛仑兹力”的作用下不断将水平方向的分速度转化成垂直向下的速度分量，即是一个不断“消旋”的过程，但由于“飞碟”是用磁场来约束涡流，则其产生的下洗流不可能达到“完全消旋”；当“飞碟”在空中长久悬停时，可利用下部机体的“旋转磁场”使下洗流更大程度的“消旋”，进一步提高升力效率；

“飞碟”的环管式反物质储存箱是一个环管形的磁场容器，此磁场容器的管壁由多束通电线圈构成，其管内空腔形成一个“磁笼”，主要用于储存“环形超导态反物质”，即固体反物质材料可以一个超导态圆环的形式悬浮于此环管形磁场容器之中，可用激光激发离子的方式从其表面安全剥离和提取反物质燃料；其“超密物质结构正反物质湮灭室”由人工制造的类似“星际超密物质”（夸克星或奇异星的冷却内核结晶态）作为核爆炸反应室的内壁和承力结构，可承受极度高温和极度高压，并能反射和吸收各种强穿透性的射线及高效的光电转化，也可加入强磁场以约束核反应过程和带电粒子；环管式液氢储存箱可储存液态的普通氢或其同位素氘、氚等作为核反应剂和电离推进剂及冷却剂，也可以储存液态氦等太空中常见物质作为离子发动机的推进介质；“飞碟”在太空飞行时，主要用中部离子推进器水平推进，当缺少推进介质时，可从中心稳定轴管（兼光子推进喷管）直接喷射光子束和介子流在垂直方向推进，成为一个“光子火箭”；

“飞碟”用了如同核聚变的“托卡马克装置”中的磁力箍缩等离子环状湍流来作为“立体涡流”（光环），“飞碟”表面的是无数个这种发光的“等离子体湍流环”（光环）相嵌套组成一个锥面或球面，这种等离子湍流环（光环）是从飞碟表面圆心的专用的“光环发生器”内一个接一个不断产生，并不断地从圆心向机体外缘挤出，这些“光环”依次向外缘挤出的过程中其不断拉伸扩展，并在升力圆盘的边缘处失稳破裂，“光环”破裂后的流体在磁场的约束下向圆内挤压，再次聚合成一个“平面涡流”和一个“中心涡管”，其中每一个“光环”最后都会在最外缘处失稳破裂，所以这些无数的“光环”的紧密嵌套组成了整个“复合涡流”的最基础和最底部，覆盖了几近全部的飞碟外表面，而正是这种磁流体环的高速、高温、高密度、高电流、高磁能等等特性让其成为理想中的飞行器装甲；这种由无数个“磁流体光环”嵌套形成的锥面是紧密无缝的，而每个“光环”中的流体以高速围着飞碟机体旋转，对来袭金属射流或粒子束流有高剪切力，可将其偏斜或剪断，符合反应装甲的原理；而以强磁场和强电流箍缩的磁流体光环的高温、高密度和其中内含的强大电流和不可思议的压缩性磁场能量在瞬间都爆发出来，可以强力改变一切入侵物，即同时也具有电磁装甲的特点；而单个“光环”的周长和流体质量足够对付所有长度的穿甲射流和硬式穿甲杆，而每个“光环”都受下一个“光环”的挤推，不会使装甲表面出现缺缝和不连续，“光环”的连续性和再生性确保战斗时反复可用；每个光环的总质量相对所有的固体装甲而言都极轻，只有光环的核心一线密度最高，但一个光环是一个能量整体，是模块化装甲，单个光环模块所包含的极高能量可以一次性全部发出；“磁流体光环”不是普通的“涡环”，已知的“涡环”如“烟圈”一样其流体微粒都只会在单个维度上旋转，而磁流体光环是在两个维度上高速旋转，其流体粒子不但在径向上有旋性，在周向上也有旋性，因此对于侵彻物的入侵角度毫不挑剔，没有防护入射死角，这种“装甲”不存在反应时间的问题，也不受飞行环境的限制，是一个“全时域动态装甲”；高温、高密度、强磁场、强电流的流体装甲对环境诱导性或表面辐照性武器（如激光武器、微波武器和电磁脉冲武器等）都不敏感且阻抗力强，太空环境中的高能宇宙射线（光速重离子和伽玛射线）也受强磁场和高速离子流的偏转而无法进入飞船，“飞碟”更可因此“磁流体装甲”的隔热作用和涡流升力，以高速进入木星内甚至太阳表面上由极冷到极热的各种最恶劣环境中自由作战和飞翔；“飞碟”因此可以在整个恒星系的太空中飞行和战斗；在太空战斗中往往出于更强大武器的需要或更致命的毁灭，当作为飞碟母舰的“雪茄形太空船”不得不接近战场甚至亲自参与近距离战斗时，这种“磁流体光环装甲”也同样必须出现在雪茄形母舰的机体表面；

“飞碟”除了最外层的“流体装甲”外，还会包括另外两种内部的“固体装甲”：一种是最内层的普通固

体装甲，一般是尽可能减轻重量的复合装甲，即使是合金装甲，其金属键的结合力也到达了最高的理想目标；另一种也是看似普通的“电磁装甲”，但其结构和组成自成特点，即是在机体蒙皮之下呈渐开线（螺旋线）形盘绕分部的一个“超导通电螺线管集群”，其作用不仅是产生一个“锥形转化旋涡磁场”，以及提供强大的“漏磁”来控制离子涡流，同时也是一种典型的“电磁装甲”，因为超导线圈中贮存的强大电流和磁场可以干扰和扭曲一切高速侵袭物体，另外也作为“全电化飞碟”的主要“电池组”，而当飞碟在恒星系内飞行和作战中缺少推进介质时也可将这个极长的通电线圈集群向前伸出成为可旋转的倒锥形磁场漏斗，在行星大气边缘甚至太阳边缘收集离子，这是个多功能和多角色的组件；

“飞碟”的机体表面与无数嵌套的“立体涡流”（光环）之间有充分的空隙，在大气层中飞行时相当于机体被“磁流体复合涡流”用无数的磁力线悬挂着，或者说无数的“磁流体光环”是通过磁场悬浮于机体表面，即高温、高箍缩、高速旋转的“光环”从来不会与机体蒙皮相接触或碰撞，而无数的“光环”相当于一个固体装甲，则与“附面层”流体之间没有相互作用，或者说“飞碟”的“附面层”与空气动力学升力没有关系，即在磁场作用下的“磁流体复合涡流”完全摆脱了“附面层”的影响，同时让“飞碟”在大气层中飞行时可以在“附面层”中任意注入高压烟雾（压强可以等于周围大气压），以团状云雾的外表实现遮蔽和隐身，但其体表“附面层”内的烟雾在多个“磁流体光环装甲”的保护下，不但不会被高速前方来流吹散，而且也不影响“飞碟”的空气动力学流场；

“飞碟”的“立体涡流”（磁流体光环）的电离度、温度、压缩度和速度都很高，则上部机体表面的静电层带正电荷，让高温流体与上部机体表面蒙皮相隔离，同时让机体下部表面的静电层带负电荷，而当其以高速再入大气层时其下表面静电层也可变换为带正电荷；其中部推进器的后缘带正电荷以排斥正离子，防止喷射推进中的正离子回流，整个机体呈电中性或稍带正电性；其在地面驻留时，因为大地和环境一般带负电荷，机体下表面的负电层接地，则机体上表面的正电层会对周围物体有明显的电场效应，接触时有强烈的电击感；

“飞碟”机体的旋转方向是可以改变的，其在大气层中飞行时和从太空再入大气层时，其机体下部的旋转方向就是相反的，为了在大气层中高速平飞时能得到下部的“激波升力”或“压缩升力”，有必要让下部的机体旋转，用旋转的磁场先一步将带有正离子流的下洗流向圆内收缩，则此收缩后的下洗流与前方来流再一步压缩后生成的激波将处于下部机体的圆面之内，使此圆面得到激波的高压力，而当其以高速再入行星的大气层时，为了减少表面的气动加热，有必要让下部机体反向旋转，用旋转的磁场排开和隔离等离子体；

“飞碟”飞行的安全性达到了理论上的最高，其采用磁流体的“复合涡流”的适应能力最好，不惧任何恶劣的气候和强烈扰流，各向同性的圆盘形机体及以磁场“固化”下的高速旋转的锥形涡流体可轻易对抗任何水平切变风，并可在直升悬停状态和高超音速平飞状态两者间以极高的加速度平稳过渡和顺利转换，而“复合涡流”从上方吸引和诱导空气并向下排出下洗流的升力机制可以最有效对抗垂直切变风；飞行器由太空再入大气层时，可以任意选择升力方式和随意机动；飞行器可长期“倒飞”，即下部机体表面也可产生“复合涡流”，则机体下表面与上表面可以互换角色；当专用的立体涡流（光环）发生器出现故障时，机体中部推进器的众多小喷口喷出的周向喷流也可用于形成整个“复合涡流”，从而产生应急时的气动升力；“飞碟”不仅以空气动力涡流来产生升力，还能以中部水平推进器的众多小喷口旋转向下喷射离子得到反推力，同时也可在中心稳定轴管（兼光子推进喷管）中加入普通空气或别的介质进行混合加速后向下喷射，从而构成了碟形飞行器的多重的高安全性的垂直动力系统；机体内有大量的通电超导线圈，可作为超导体储电池，为飞行器储存大量电能，在核反应发动机故障时仍可提供电力供给；机体几乎全部由电器部件组成，机械部分极少，则故障率极低；则“飞碟”在和平时期不可能出现飞行坠毁事故；

“飞碟”中部推进器的离子加速器在向后喷射等离子体时，可先将“回旋加速器（兼托卡马克装置）”中的辐射电磁波射出来，或用激光照射，可预加热或激励尾部的等离子喷射束流的通道，使通道中的空气电离，并首先向后喷射高速负电子流，再利用脉冲电流感应线圈的电磁感应机理在等离子体的喷射方向上形成感生电势，而尾喷口附近的强正电荷电场使后方喷流中由近到远处的高速负电荷（电子）持续减速，并在喷射束流的通道的区域形成“空间负电荷区”，这个感生电势和正负电场让等离子体射流内部终于形成了强大的感生电流，即在喷流中形成圈向磁场，从而使得尾喷流向轴心强力箍缩，并且喷射的部分电子流的速度要远远高于正离子，而电子尺寸小容易逃逸的特性使其能追上后方远处的喷流，使已经中和变成

中性的分子或原子受高速电子撞击产生“簇射”而重新电离，可以仍然保持等离子体态，从而保持高度的小直径箍缩状态，直到尾喷流速度渐减至亚音速时为止，从而完全消除了喷射激波和音爆，最终实现“无声”（在人耳听觉频率范围内消音）的超音速飞行；

“飞碟”尾部的等离子喷流是从多个尺寸很小的喷口以高速而箍缩的形式喷出，则仍然可在大气环境中产生“超声波”，而高速的涡流和下洗流的形成过程及在大气层内飞行时气流的各种扰动，都可能在其飞行流场中产生类似“大气湍流”的“次声波”，所以其在低空飞行时，极少发出人耳听觉的声音，但却往往令动物惊惧；

“飞碟”的中部推进器和激波管只有当转弯时才转动，而中部推进器的边缘喷口是飞行器的整个飞行范围的姿态调节系统，机动性可以通过减小机体转速或角动量和四周无数的边缘喷口来调节，而“飞碟”的气动力、机体结构和姿态调节的特性使其任何情况下（包括转弯）都可保证横侧、纵向稳定和气动稳定，都不用倾斜机体，并且机体飞行时的“动稳定性”也更易保证，甚至可在大气层边缘主动利用纵向上的长周期振荡运动以波浪形式“打水漂”进行高超音速远程飞行，提高飞行效率，减小能量损耗，并且上下部分旋转的机体之间可以采用“主动阻尼装置”调节飞行时的“动稳定性”，而调节机体的旋转速度或角动量可以调节飞行时的“静稳定性”；一般来说，“飞碟”水平面（纵向和横向）上的稳定性主要由机体的转动惯量和旋转的角动量及重心的位置所决定，而方向稳定性则主要由来流与左右两侧涡流流体的相互作用的平衡度决定；当其以低速飞行且上表面的“复合涡流”产生的直接升力占有主要比例时，其静稳定性对于重心是“钟摆式稳定”，而当其超音速飞行以下表面的激波升力或压缩升力为主时，其静稳定性对于重心是“不倒翁式稳定”；机体重心在中部推进器中心处，机体质量分布呈“不倒翁（或钟摆）”形式，即上下两部分机体的质量相近，而其转动惯量相等，但旋转方向相反，由于上下舱体的高速旋转产生的巨大角动量，使其在超音速飞行时的稳定性得以保证；所有的导体都可以是超导体；各舱体之间都以磁悬浮轴承相隔离和联接；所有舱体的内壁都有I型超导体隔磁层，而外壳都有隔热层和静电层；

“飞碟”在磁性部件的构造上，不论是前端的强磁管或机体上中下部的各层磁体，大都是呈“多磁极”的形式，都由多根载流螺线管线圈沿环形围聚而成，生成的“环形多极磁场”有利于以高速旋转来切割离子流；

“飞碟”在低空飞行时，其上的各层强大的磁场可影响和吸引一切“铁磁质”物质；

“飞碟”高速前飞时被等离子体包绕，等离子体可吸收电磁波，可对雷达探测隐身；

“飞碟”的中部推进器上可装设普通的圆盘状的“相控阵雷达”，同时在超音速飞行时机体头部的激波管兼强磁管在产生头部激波的同时也产生“头部旋转强磁场”，此磁场约束电子使高度电离的头部激波面上形成空洞和窗口，让雷达的电磁波通过；而“飞碟”的远距离通信可采用发射和接收“中微子”的方式；

“飞碟”的中部推进器的边缘喷口可把“回旋加速器（兼托卡马克装置）”中的可以具有高度的准直性和强度的辐射电磁波引出作为类“激光发射器”，同时高度箍缩的离子束流可从“回旋加速器”的圆面的众多小喷口随时射出，不但调节姿态和实现机动，当其离子以接近光速射出时，也是一种强大的全方向的“离子束武器”；

“飞碟”的“立体涡流”如同核聚变的“托卡马克装置”中的磁流体环流，是一个在特殊位形的磁场中高速旋转的螺绕环状等离子体流，等离子体与磁场相对旋转运动时受“洛伦兹力”作用而具有向心加速度，离子将因“回旋辐射”辐射电磁波，成为 UFO 上常见的“光环”；

“飞碟”掠地飞行且其下洗流速度较大时，可在机体下方形成一种类似“城市尘卷风”的旋风，即表现出 UFO 的升降或悬停时往往有狂风大作，当其在沙漠地带着陆时，会激起狂烈的沙暴，当其飞越大雪覆盖的雪原时，在其下方出现强烈的雪旋风暴等等；而加高加强“中心涡管”，加大磁场的旋转速度，可增大下洗流的质量并减小下洗速度，使其下部旋风的风力尽可能柔和；

“立体涡流”（光环）的破裂处是在机体边缘，其速度高则吸力强，通常会从周围甚至机体下部吸入少量的“涡流边缘吸入流”，如使其下方的旋性下洗流保持电离，并在机体下部围绕此“涡流边缘吸入流”，用旋转磁场将下洗流进行收缩后形成一个下部的“中心涡管”，同时加大上部涡流的强度和升力，则原来的“涡流边缘吸入流”就加强并聚集成一个由下向上被旋转吸入的类“吸管式龙卷风”，“飞碟”下部的此如同“龙卷风”一样的管状涡流的内壁的高速卷动上升的气流的强烈流动作用，可在所有物体的弧形表面产生一种涡流的气动升力，并且其“风眼”处形成低压区，则当其悬停在大海上方时，海面会掀起巨浪

和水柱，海浪直朝飞行器的方向吸去，更可将重物如人体、汽车、飞机等吸起或卷动，将树木连根拔起；由于其下方原本向外扩张的旋性下洗流用磁场收缩后，因为角动量守恒和能量守恒使其旋转速度（角速度及线速度）更高，所以形成的类“吸管式龙卷风”还能以其产生的破坏性扭矩和旋转力使其下方被吸引的物体伴随其旋转和作螺旋式运动，其下部高速旋转的流体如果与飞行中的旋翼直升机的旋翼旋转方向相反，则可增大旋翼与来流的相对速度或“有效空速”，能使其旋翼的中部区域产生的升力明显增加，可将直升机迅猛向上提升；

“飞碟”常被观察到可照射出有长度和有实体的光束，并且似乎可以伸缩此光束，其中主要是因其正在喷射一种“近光速介子流”；由于正反物质湮灭时首先产生各种介子，最后所有介子都转化成伽玛射线光子，这些介子是以近光速喷射，但每种都有其特定的寿命，但介子的寿命都太短，即使介子以近光速运行但因为寿命短而行程很有限；如果“飞碟”以介子流的形式向某个方向喷射，介子转化成的伽玛射线会激发周围空气发强光，则此介子流会象一束有实体的怪异的光束，而同时可控制介子流在发射前的路程，则即可实现对此怪异光束的伸缩；“飞碟”可用此“近光速介子流”来对物体进行近距离非接触非损伤性探测，同时此现象也从某个侧面证明了“飞碟”是使用反物质作为能源；

“飞碟”经常可见在空中用烟雾遮体，如同飘浮在空中的云团，其在高速（特别是超音速）飞行时，如果其采用云雾遮体，则其机体顶部正上方贴近体表处都会出现明显可见的悬空浮动的稳定的“球状旋转小云团或气泡”，却不会被超音速来流吹散；“飞碟”的飞行速度是超音速甚至高超音速时，虽然前方已经用多个连续的斜激波将来流递减为亚音速，但“中心涡管”的顶部仍有可能部分失去磁场的保护，则顶部部分流体会被前方高速来流吹袭向后拖离成为“脱体涡”，将使涡管流体的垂直方向速度分量与水平方向速度分量之比增大，此时涡管中心底部会成为一般管状涡流内常见的“回流区”或多个团状三维涡旋（其机理类似于圆柱绕流中的“卡门涡”），即此“回流区”中的底部通常都会出现旋转的“气团或气泡”，如果“飞碟”采用云雾遮体，此时其机体顶部正上方贴近体表处都会出现明显可见的悬空浮动的稳定的“球状旋转小云团或气泡”，而由于此直立于机体顶部的电离管状涡流被强大的顶部磁场所“固化”，并且此“云团或气泡”又处于涡管的中心无风区（风眼）受到保护，所以不会被高速来流吹散，成为“飞碟”以云雾遮体并以高速飞行时出现于其顶部的一个常见的明显特征；而当其直升悬停或低速平时，既使其表面采用云雾遮身，但因为“中心涡管”底部的吸气口的吸气作用，使其“回流区”不能稳定生成此种“旋转云团或气泡”；

“飞碟”上的“立体涡流”（光环）可从“光环发生器”处向上方或向下方喷出作为攻击或防御手段，即当这样一个高速运行的高压缩的发光的等离子湍流环生成后，可以一定速度向上方或向下方喷出，这个等离子光环有极大的压缩性能量，有强大的电流及磁场和极高的旋转速度，当碰上来袭导弹或在近地面碰上物体如树木时，会产生“磁感应线重接（磁重联）过程”，则此压缩的离子小环将爆裂开来，可击毁导弹或诱导周围空气而形成强烈旋转的类“下击暴流”，也可形成一种专门干扰目标飞行流场的“等离子体陷阱式防御性武器”，成为“飞碟”的防御体系的一部分和开辟着陆区的工具；

“飞碟”的中心感应线圈在托卡马克装置中的等离子体环流中感应出了强大的感生电流，保证了旋转的环形磁流体的运行的稳定性，等离子体环流中的周向磁场和圈向磁场的双重约束让其成为了螺旋环状的“立体涡流”（光环），但当“飞碟”在低空飞行时也因此在地面的电子或电气回路中感应出强脉冲电流，可引发电路跳闸停电、信号干扰、烧毁电器，形成电磁干扰或电磁脉冲效应；

“飞碟”是用各种磁场来约束和形成“等离子体涡流”的，同时也用了大量的负离子（电子）流与正离子流相反的方向运动，即是用高速电子流来冲撞涡流流体，以长时间保持其电离状态，则因此产生了各种辐射，如可见光辐射、红外及微波辐射等，而当中部推进器的“回旋加速器（兼托卡马克装置）”在回旋加速等离子体时，及反物质发动机直接从下部的粒子喷口射出高速粒子时，也会产生各种辐射和强光及“电磁爆”，如紫外线、X射线、伽玛射线等，即“核能辐射”；

“飞碟”的中部离子推进器作为水平动力系统，是上下两层结构，各有一个多渐开线（螺线）形布置的直线式离子加速器的集合作为飞行推进器，上下两层的渐开线（螺线）的旋转方向是相反的，并在圆盘外侧处也分别有上下各一个回旋加速器（兼托卡马克装置），并在圆盘外边缘沿各个方向排列有众多的推进器边缘喷口，所以中部离子推进器是一种直线式加速器和回旋加速器的有机结合，提供所有方向的推力和高爆发力，使其拥有全向的超极机动能力，而成为宇宙终极战斗机，也正由于其中部离子推进器的特

殊构造和工作原理,使得“飞碟”在向前平飞时因不同的飞行速度而在尾部会出现不同的发光尾焰和尾迹,如在高速或高加速时,因为回旋加速器中的离子流速度越高而离心力就越强,则对喷流的控制难度和力度也越大,所以由上下两层反方向构造的推进器在向外喷气时,喷流因离心力而向左右两边分开,两条尾迹距离较宽而出现“燕尾形光尾”,又如在低速小功率推进飞行时,因为加速器中离子流的速度低而离心力较小而喷出时使上下两层推进器的尾焰容易合并成单个的“棒状光尾”;一般“飞碟”以恒速飞行时其尾喷流如一束发光的火焰,但当其以极度加速离开时尾部会爆发强光,以“强光爆炸”(电磁爆)的形式从尾喷口猛烈喷射发光离子流,以如“闪电爆发”的形象瞬间消失;

“飞碟”因为中部推进器外侧的“回旋加速器(兼托卡马克装置)”是一个永远处于激发状态的“超极能量仓库”,其作为托卡马克装置中的“等离子体湍流环”因含感生电流呈高密度的箍缩态,但也因其电流呈脉冲的形式而使这种磁流体环的稳定运行寿命有限,所以此动力系统往往是间歇工作的方式,特别是在需要高加速时,可以随时将等离子体在瞬时全部倾泄而出,得到“极度加速”,这种加速(或减速)是瞬时的,但却可以提供给其最好的机动能力,拥有战斗机的秉性,特别是可在高速时瞬时减速为零,再往任意方向瞬时加速到高速,形成“直角转弯”或“锐角转弯”及“Z”字形机动,达到的加速度可以远超过人眼的跟踪能力,因此可以突然出现或消失,而其对激波的强大控制能力和磁场约束下的离子涡流完全适应飞行器瞬时停止或大幅增速时气流的冲击和流场的突变,不会失去升力而坠毁;

“飞碟”在中低空超音速飞行时也可象高空大气层边缘一样以波浪式“打水漂”方式飞行,此时整个飞行器的飞行就象是水面上旋转的石片在打水漂或冲浪板的滑行,如同“气动弹道式导弹”的轨迹在高空周期性地进出大气层,是类似正(余)弦波的形状,有“波峰”和“波谷”,是以多个“弹道”代替了单个“弹道”,在同样的燃料消耗量上,可大幅增加航程;而其在“波谷”的一小段里发动机瞬时工作,即“二次点火”,这也是传说中许多“不明飞行物”(UFO)的用介质实现推力的主要特点,飞行时发动机的平常状态是额定或平稳地工作(输出功率或实现推力),但其中部推进器的“回旋加速器(兼托卡马克装置)”,可以瞬时全部倾泄的方式间歇式或脉动式状态工作,所以“波浪轨迹”的特征在中低空也有所表现,这是主动采用纵向上的长周期振荡运动;

“飞碟”可用相同原理在下表面形成“复合涡流”,把下表面变成上表面,则“飞碟”可以长期倒飞,也可把其上中下各部分经过简单改造后成为碟形、环形、球形、草帽形和圆柱形飞行器,实现单独飞行,则一个大的飞行器就可由多个小飞行器组成,并可在空中实现稳定分离和组合,而此种磁流体涡流优异的气动、机械和调节特性使各飞行器之间不会造成不良的气动影响和安全问题;只要两个飞行器上的涡流的旋转方向一致,则两机在等高度上接近飞行时会因边缘流体的逆向流动而相互排斥,有自动防止碰撞的机制,两机在空中的合并是呈上下交叠的形式,涡流的流动和吸气特性可以自动保证组合过程平稳和顺利,此时涡流的下洗流是向外扩张的,而微型无人机即使在主机高速飞行时仍然可以从机体下部由旋性下洗流围成的安全区中自由释放和回收;

“飞碟”的结构和骨架可以由电致变形材料和记忆合金等有机构成,包括各种运行时需要大量空间的仪器平时也可以折叠收缩存放,当其在空中作业如对地探测、超远距太空通信时,或在水中增减浮力等,需要进行包括外形和结构的机体变形,则此磁流体涡流的优异特性使其在磁场变动不大的情况下不容易受机体表面结构的影响而变形,加上此“磁流体复合涡流”的不受“附面层”影响的特性,都保证机体变形时升力不受影响,而在机体表面产生磁场的是由众多的通电螺线管盘绕组成的,特别适应机体变形的恶劣情况,可跟随张缩或弯曲等,可避免因线圈的移动产生热量导致其温度上升破坏超导,进而会使线圈中的能量完全以热量的形式释放出来引发爆炸;

“飞碟”特别适合在水中飞行,其上下表面都可形成无数相嵌套的“立体涡流”(光环),但只能形成一个“平面涡流”,此磁流体“平面涡流”形成一个“高压超空泡”,多个嵌套的“光环”作为此气泡的支撑体或骨架,而“平面涡流”则可成为此气泡的上半或下半部分的主体,机体和涡流不仅沿直径剖面 and 圆周方向上各向同性,边缘喷口也沿圆周均匀分布,即内层旋转的涡流可形成和支撑一个各向均匀稳定且同样性状的气泡外层,而其众多的各个方向的边缘喷口可在转动方向的任一侧喷出气体,补偿或调整“高压超空泡”的形状,使得在水中高速转弯时此气泡不会变形,内层旋转的涡流使此气泡的各向阻力始终对称,让压力均匀分配,在各种冲击中平缓过渡,而机体的高速旋转得到的巨大角动量更好防止了气泡变形引起的不规则运动和机体振动;“高压超空泡”的真正破裂点一般是在上下部的圆心或锥顶处,此处原来的“中

心涡管”不再生成，而成为气体和液体的吸入口；其在磁力约束下的等离子体“高压超空泡”不会有破裂的尾迹，加上高度箍缩的推进喷流，使其在水中高速飞行时也不会产生噪声；通过机体的变形特性可调整内部空腔的体积，增减其在水中的浮力，调节潜深，同时机体的变形保证潜航时上下部形状相近及阻力相同，所以机体可以外部带“光环”或成为“光球”的形式在海洋湖泊中潜行，并可直接从水中飞升而起；

“飞碟”表面的高速旋转的磁流体涡流无论是在水中、大气层、太空里战斗飞行时，都可以作为特殊的流动剪切性高能防护装甲，可有效对抗未来定向能武器（激光、粒子束）和普通动能武器（穿甲弹、破甲弹）的攻击；同时其也将会是未来主要的智能导弹和无人机；

“飞碟”在太空飞行时，其体外的多层强大的“气泡形磁场”和机体表面高速旋转的无数相嵌套的“立体涡流”（光环）作为“磁流体装甲”可对抗宇宙中的相对论高能粒子流、伽玛射线暴和相对极高速的微型陨石的袭击；

“飞碟”的能源是核能，可采用多种形式的核反应，但主要是正反物质湮灭的能量，其中部水平离子推进器和下部反物质发动机粒子喷口的推动力强大，加上众多优异气动和机动特性，令其可在水、空、宇三个界域拥有高速机动飞行和作战的能力（“三域通行”），在水中可以是超音速，在大气层中可以是高超音速，在太空中可以是亚光速，一般只会在恒星系（如太阳系）的有限范围内作战，并必然成为宇宙终极战斗机；

“飞碟”在太空飞行时可使用直接和间接的推进方式，即一方面利用电能让中部水平离子推进器的回旋加速器将介质电离加速后以接近光速的速度喷射，另一方面可将反物质发动机中的部分高速粒子由超密物质结构的反射体反射及磁场约束下从机体下部的粒子喷口喷出，都可得到高“比冲”的推力；

“飞碟”再入行星的大气层时，下表面呈大面积锥体状的凸起特别有利于减速，其下表面的高速旋转（转动方向与平飞时的相反）的锥形磁场和可带正电荷的静电极板（电荷极性与平飞时的相反），使其具有排斥等离子体的特性，也更有利于抵抗气动加热，机体高速旋转得到的巨大角动量也保证了再入时的姿态及方向稳定性，加上其磁流体涡流的优异气动特性，使“飞碟”能随意以高速进入如木星等巨型气态行星甚至太阳表面的由极低温到极高温的恶劣环境中安全飞行；

“飞碟”在太空远航或作战时，当其缺少推进介质时，可把上部锥顶指向前方，吸气口从前方进气，上部旋转舱外壳内的通电螺线管集群向前方斜着伸出成为一倒锥体，可以形成一个倒锥形磁场，并让此锥形磁场旋转，利用“洛伦兹力”和“磁镜效应”，并用激光将前方星际气体和尘埃先一步电离，则可往吸气口中吸附、聚集和冲压星际电离离子（其中多条通电螺线管可自动调节“磁瓶瓶颈”的宽度和强度，防止离子被“磁镜效应”反射），或在行星及太阳的大气层边缘吸附离子，并液化储存后作为核反应剂和电离推进剂；

为了进一步提高反物质发动机的推进效率和星际远航的最高速度，有必要大幅增加其“超密物质结构的正反物质湮灭室”的纵向长度，使得部分长寿命粒子（某些介子）有足够的时间可以完全“衰变”为伽玛射线光子，最大程度提高喷射粒子的速度和“比冲”，提高对物质能量的利用率，由超密物质结构的壁面可以反射所有的伽玛射线并能承受极度的光压和高温，从而成为完全反射和喷射光子的“光子火箭”，也可由湮灭反应中途的长寿命带电介子与伽玛射线一起混和加速推进介质，成为喷射混合粒子的“混合火箭”，并同时让飞行器机体采用有利于长期远距的星际飞行的长、宽、大的“雪茄形太空船”，从而真正实现恒星际旅行；如果能让从星际航行的旅途中吸纳的普通氢（或首先改造成其同位素）在其“托卡马克装置”中先一步由反物质诱导进行核聚变反应吸收聚变能，则可以更高效利用吸取的星际物质和能源；未来一旦可在机体上用在太空中收集的普通氢产生的核能来生成大量反物质且能长期储存，并可核合成别的各种元素，则“雪茄形星际飞船”可以穿越银河；

UFO 的二十个主要特征：直升悬停、光环围绕、强力旋风、强大磁场、电磁干扰、机体旋转、周身发光、核能辐射、无声飞行、波浪轨迹、强光尾喷、外壳电场、雷达隐身、伸缩光束、烟雾遮体、空中离合、空中变形、极度加速、非超光速、三域通行等等在此全部被破解，从而完全揭开了地球有史以来的“UFO 之谜”！

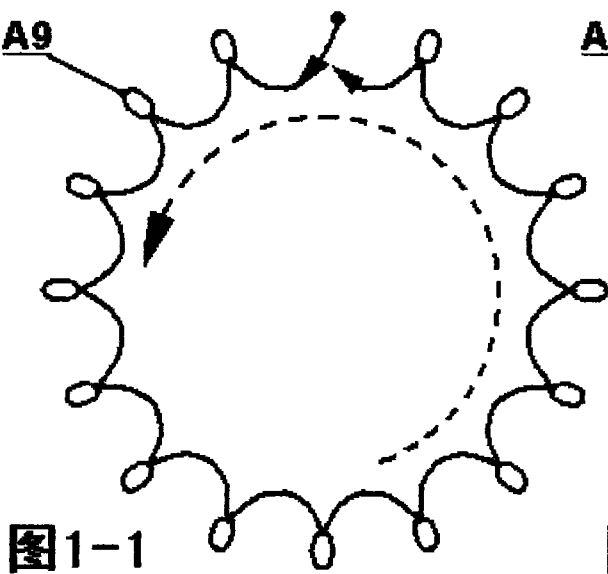


图1-1

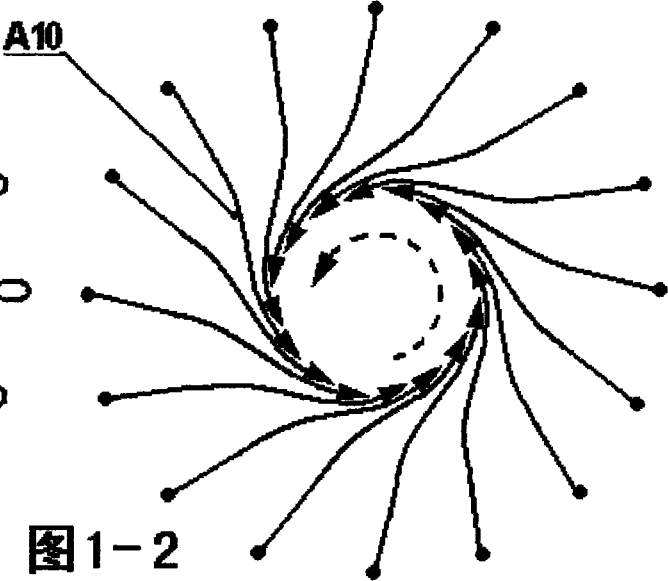


图1-2

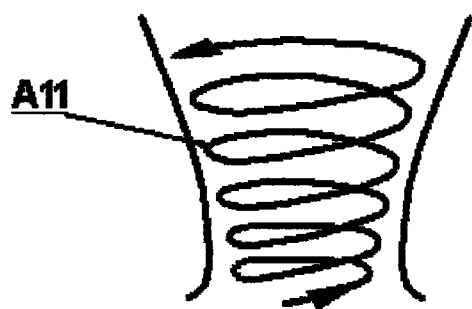


图1-3

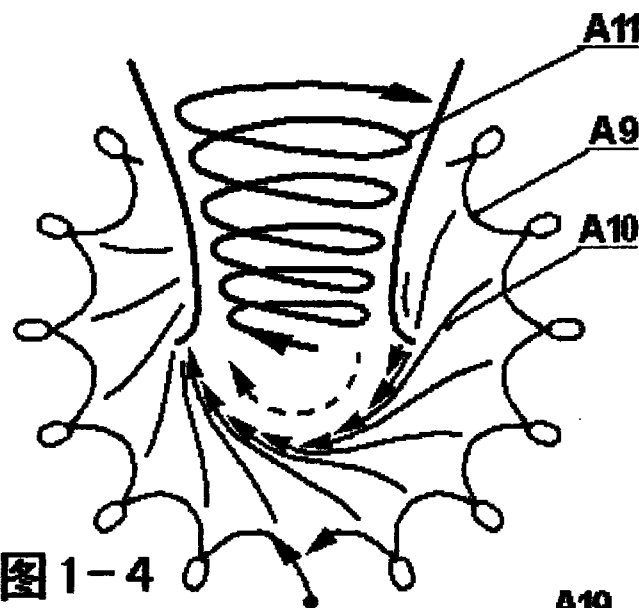


图1-4

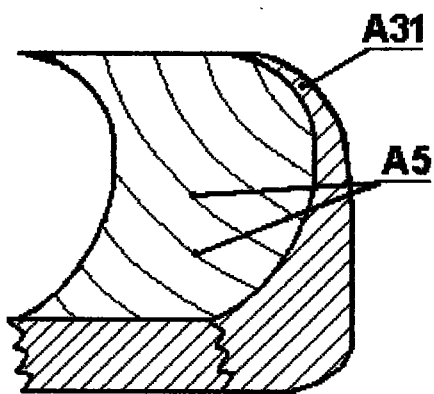


图2-1

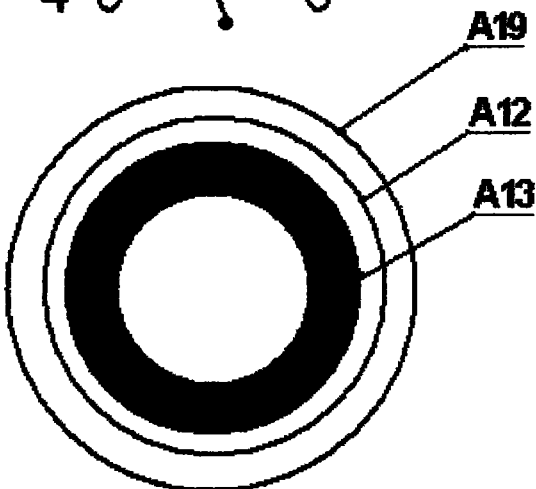


图2-2

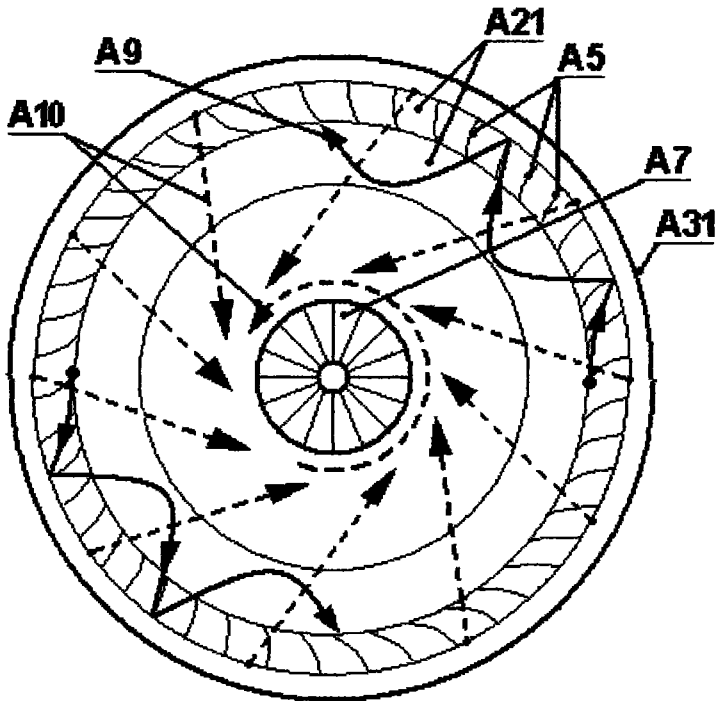


图 2-3

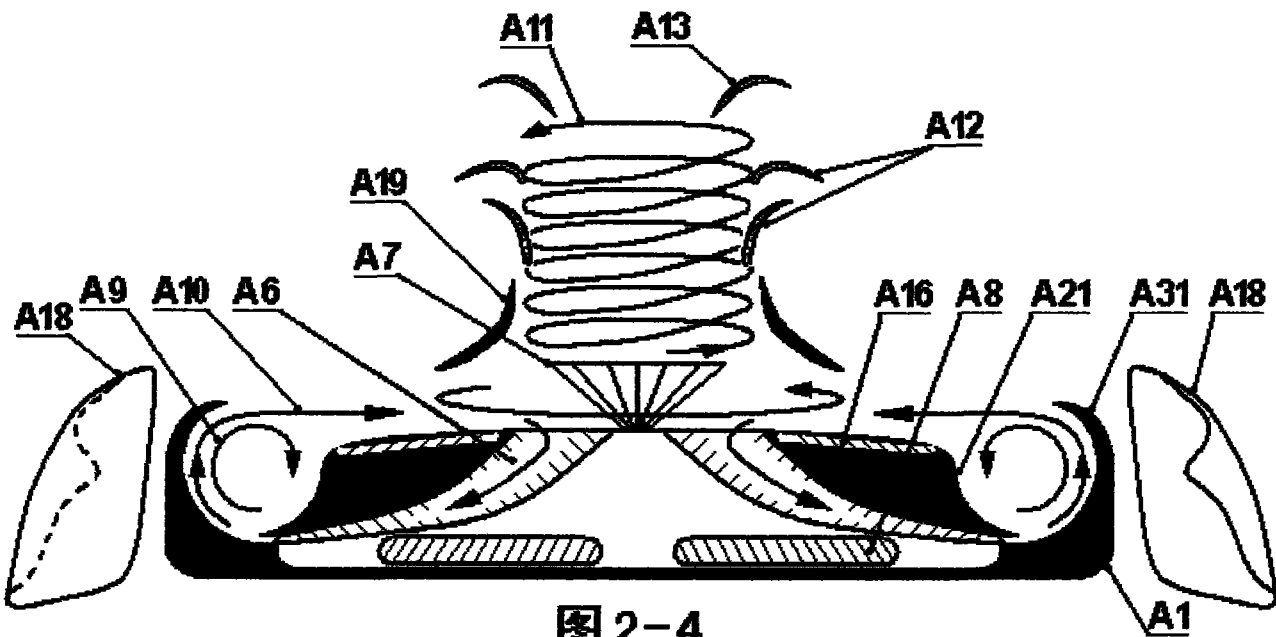


图 2-4

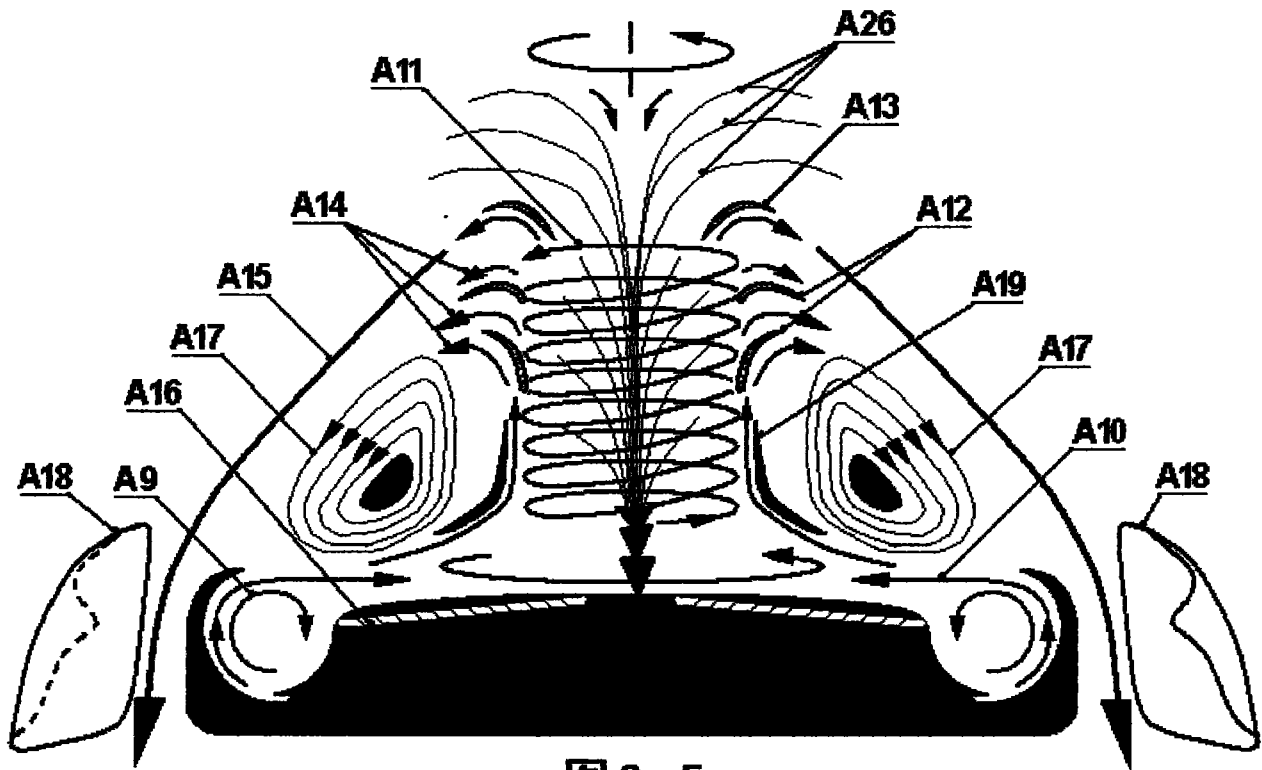


图 2-5

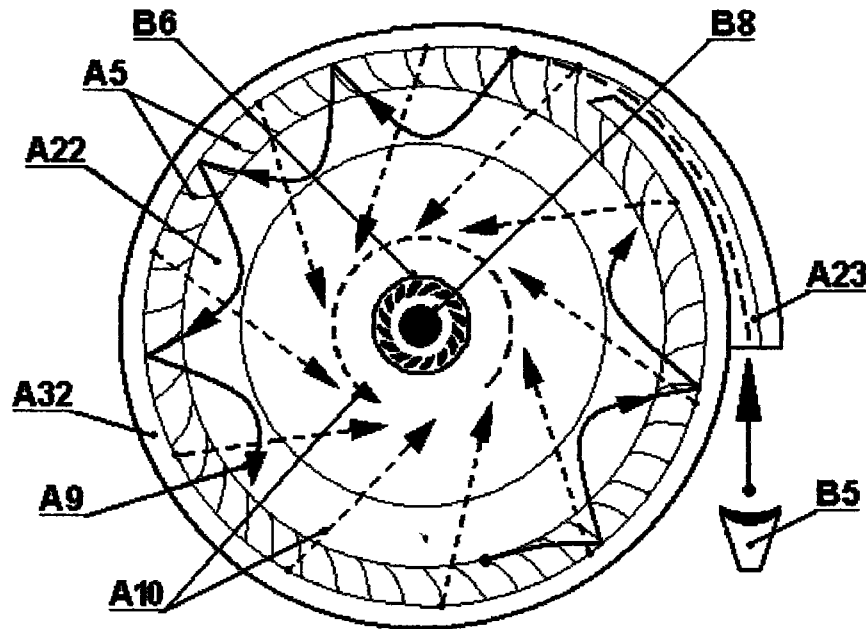


图3-1

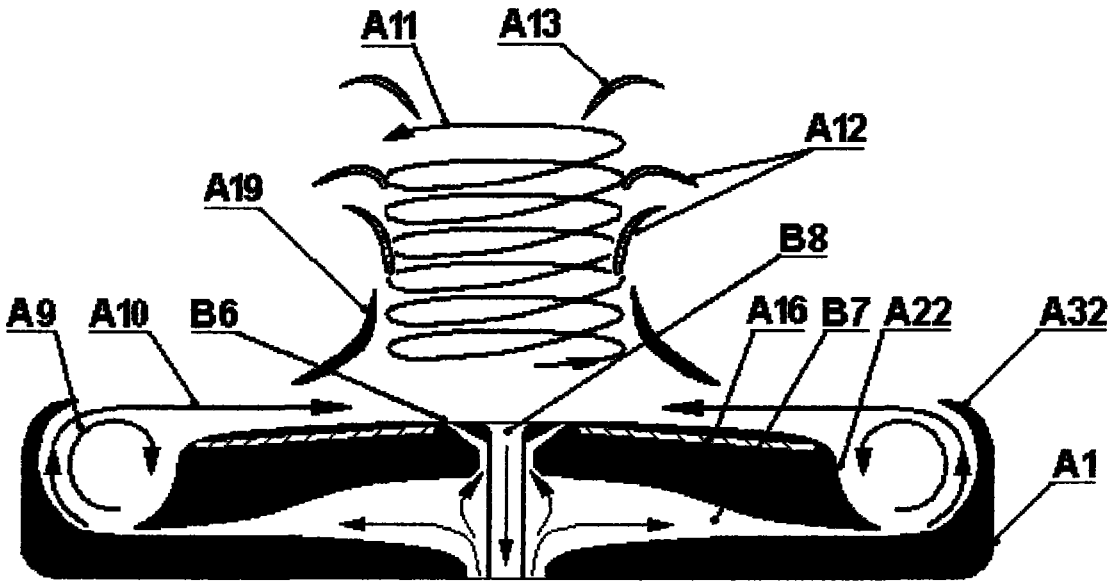


图 3-2

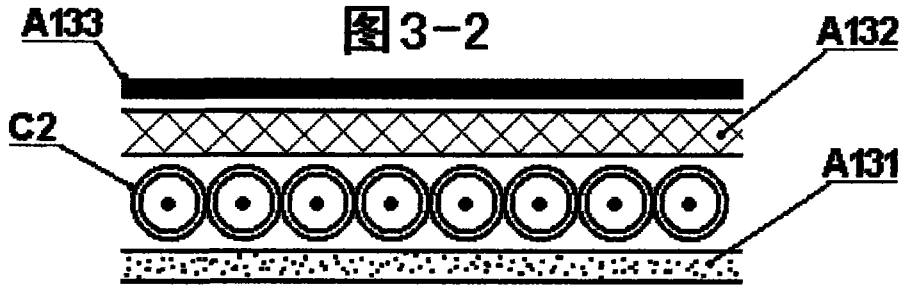


图 4-1

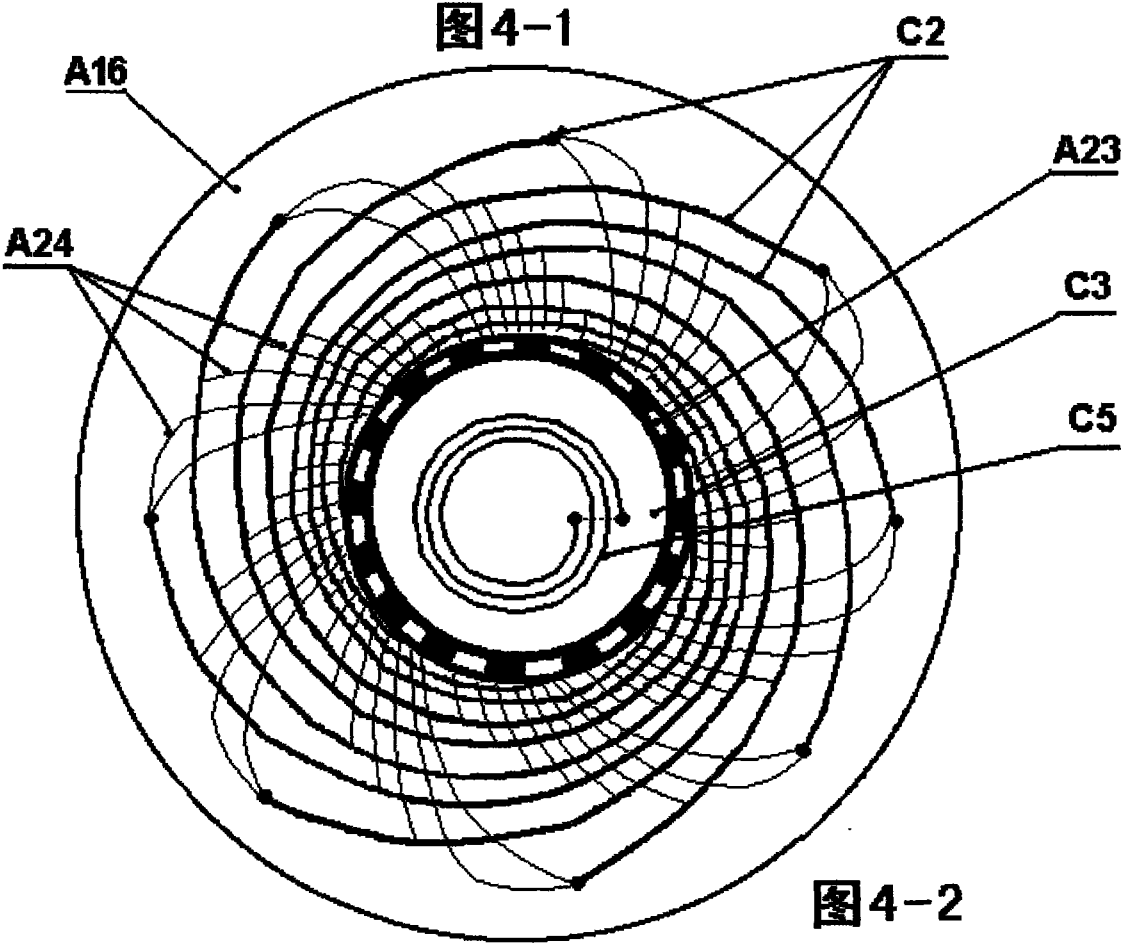


图 4-2

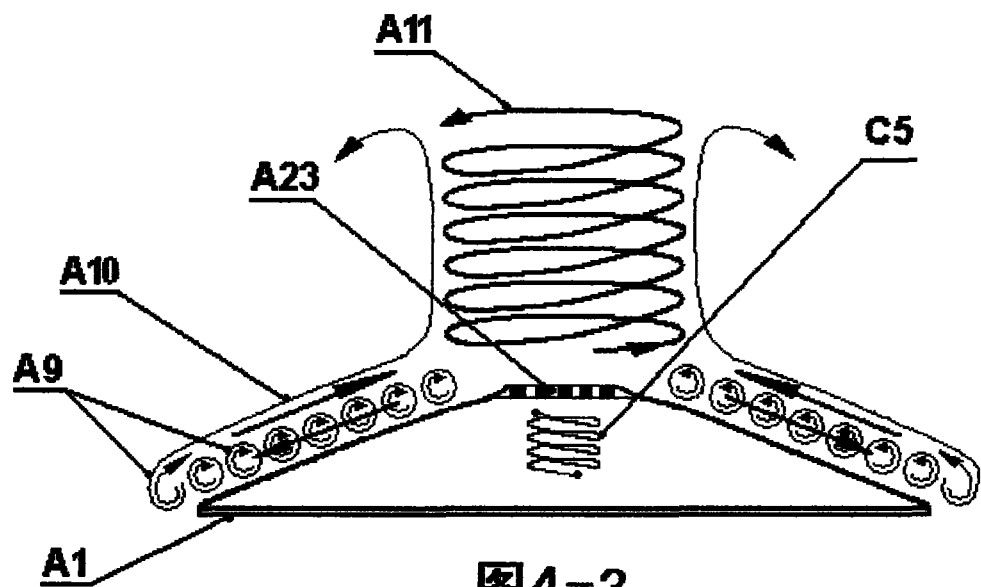


图4-3

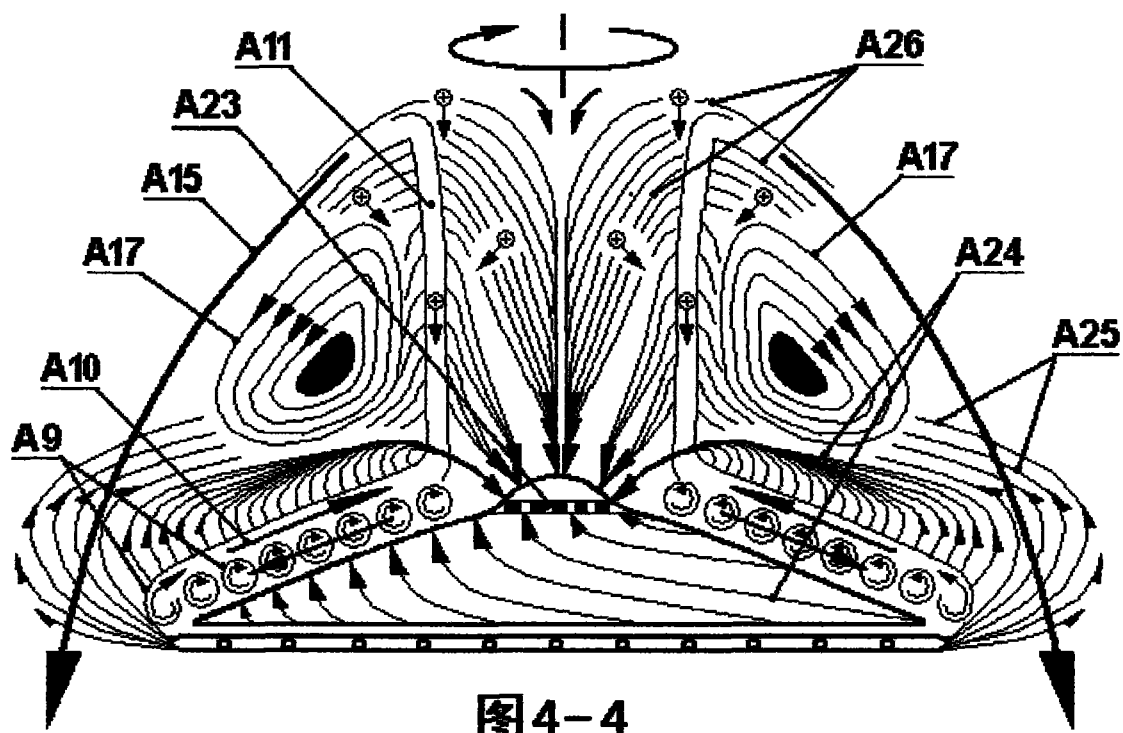


图4-4

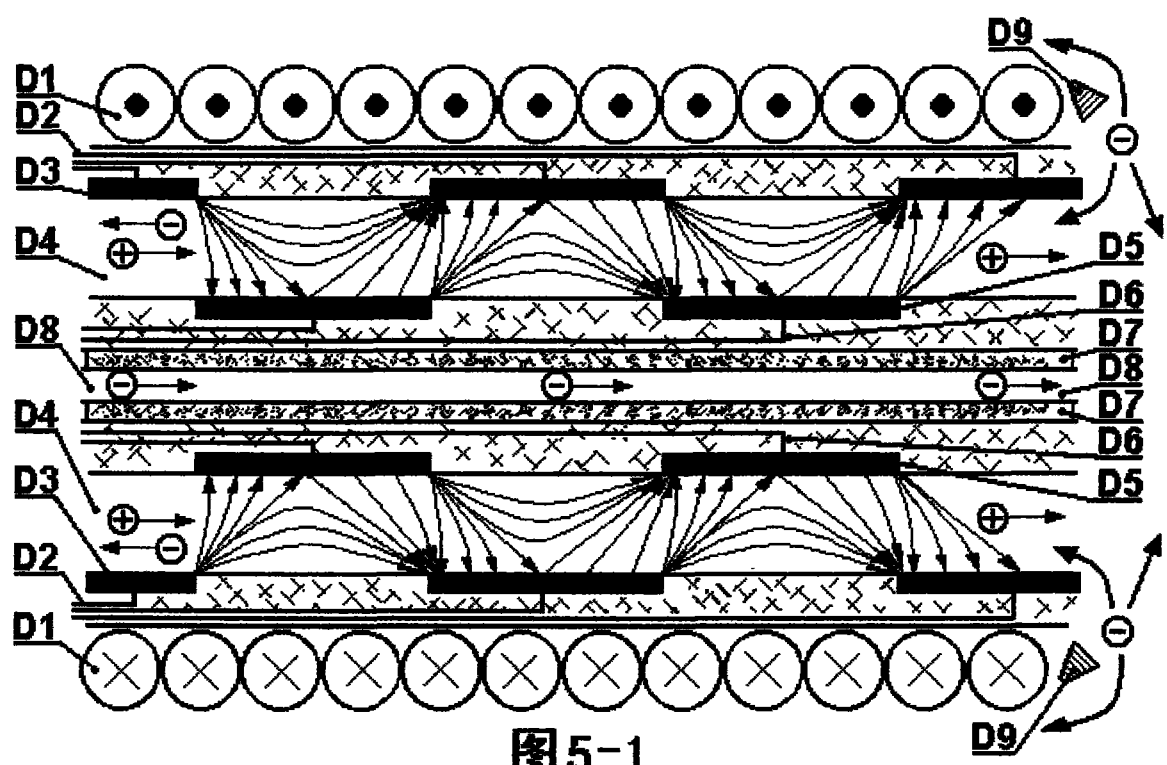


图5-1

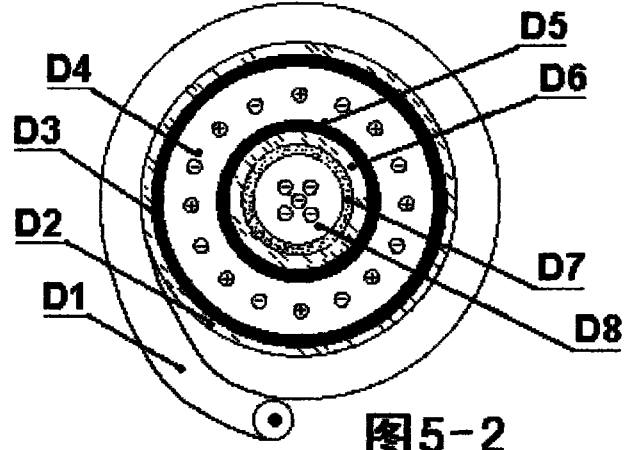


图5-2

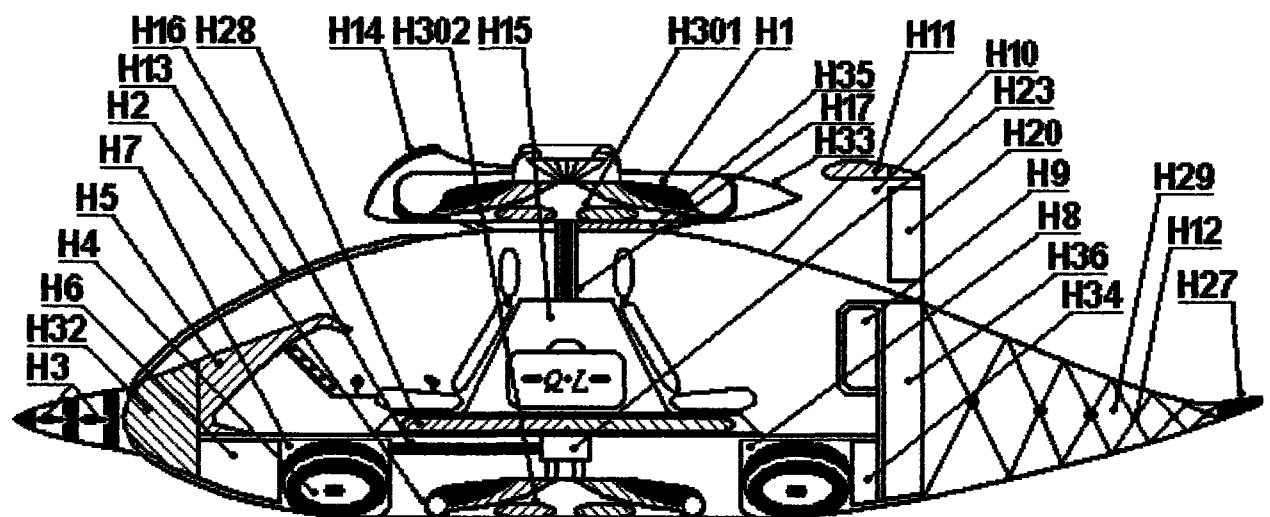


图6-1

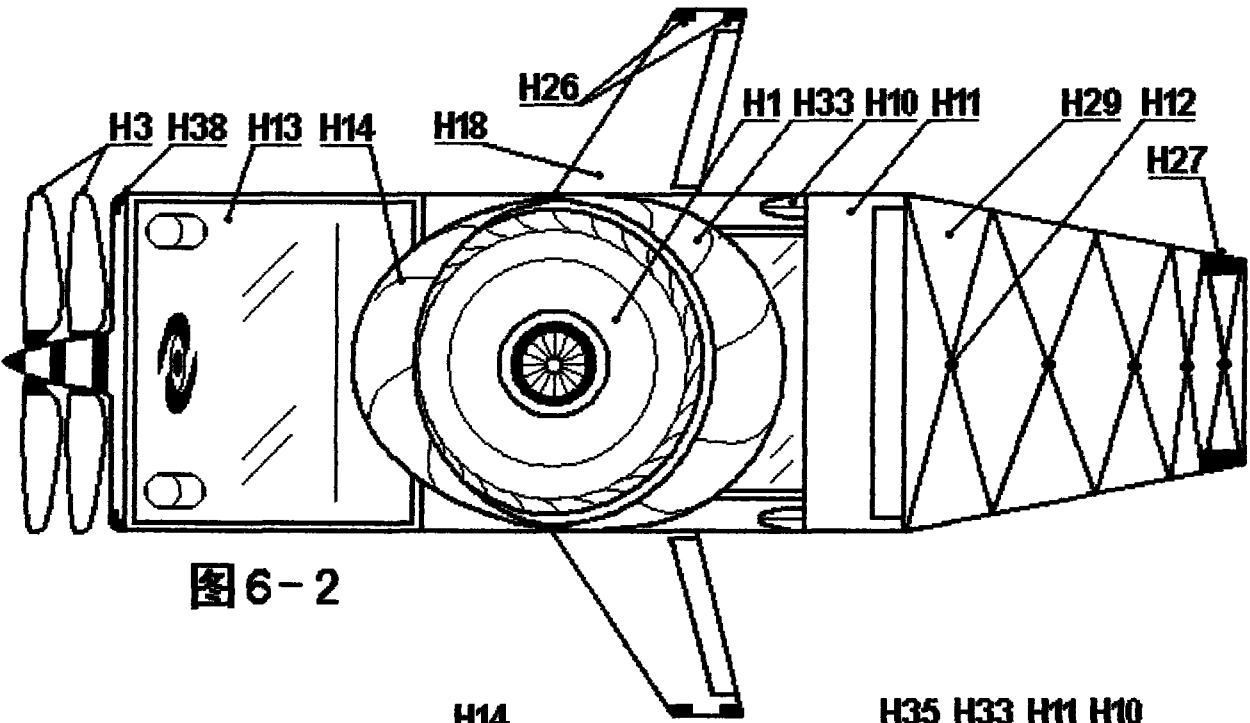


图6-2

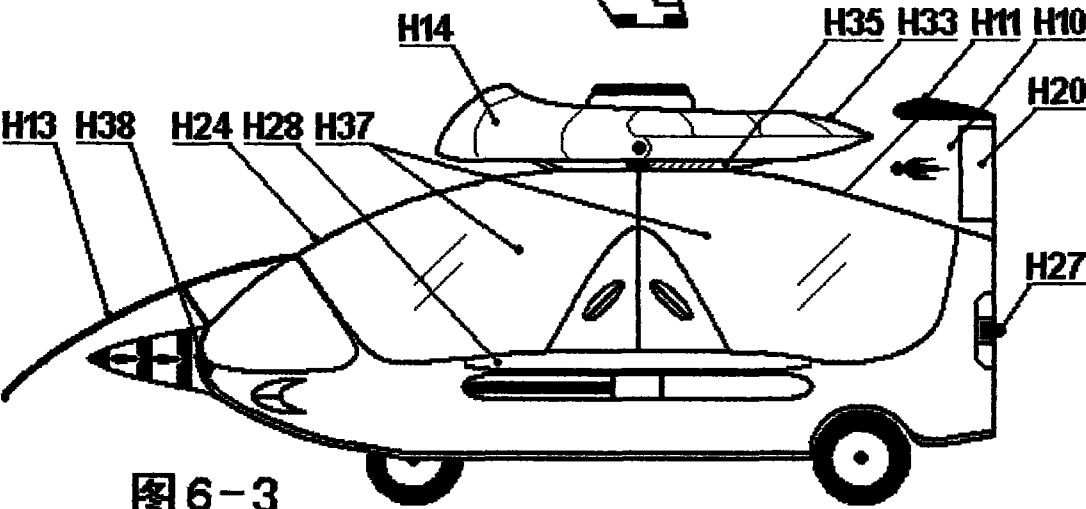


图6-3

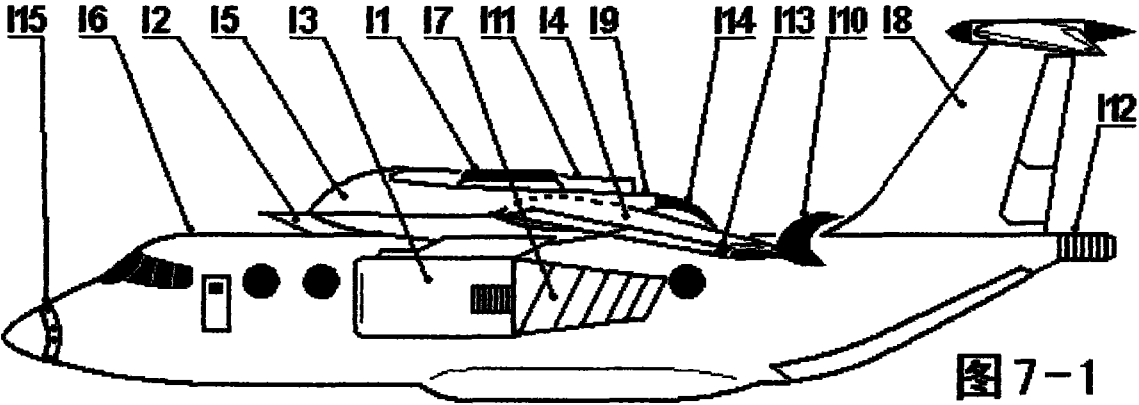


图7-1

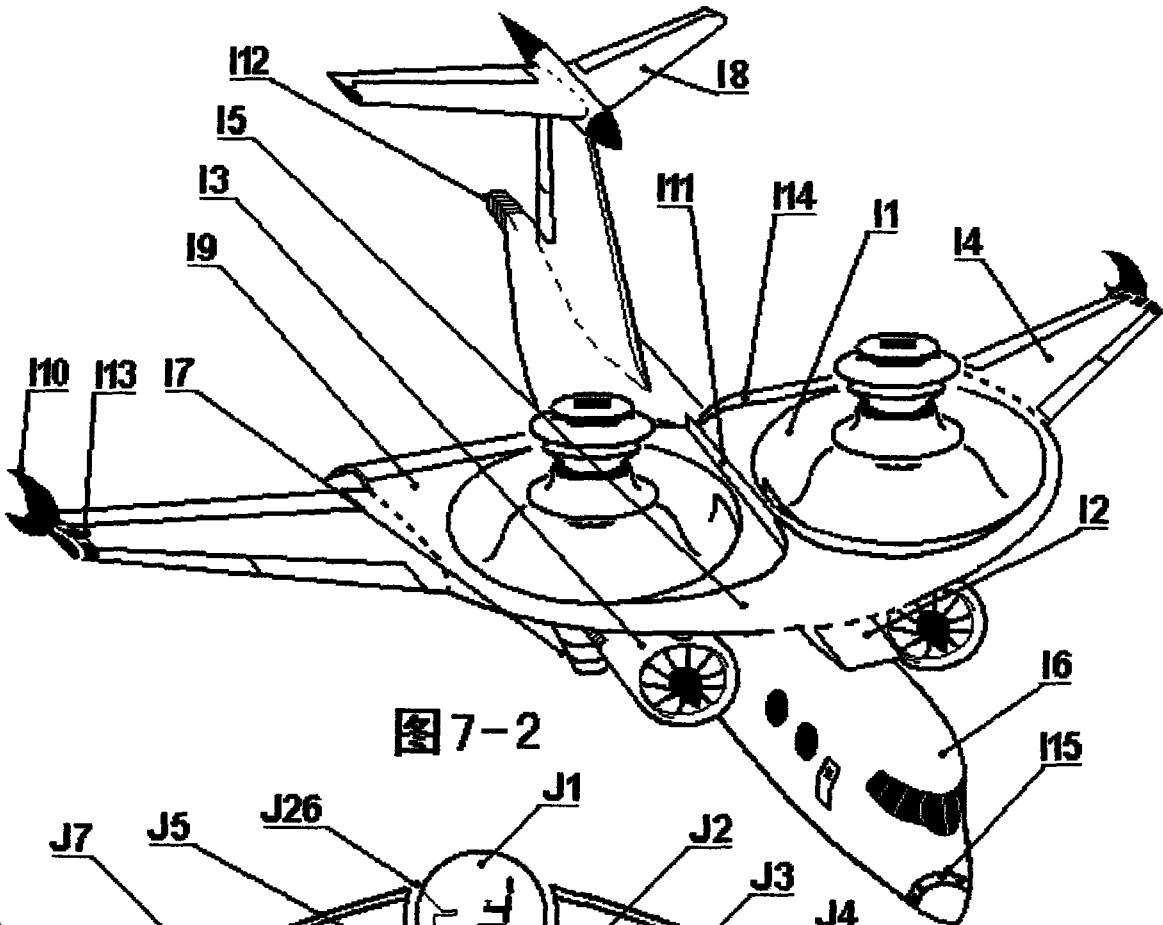


图 7-2

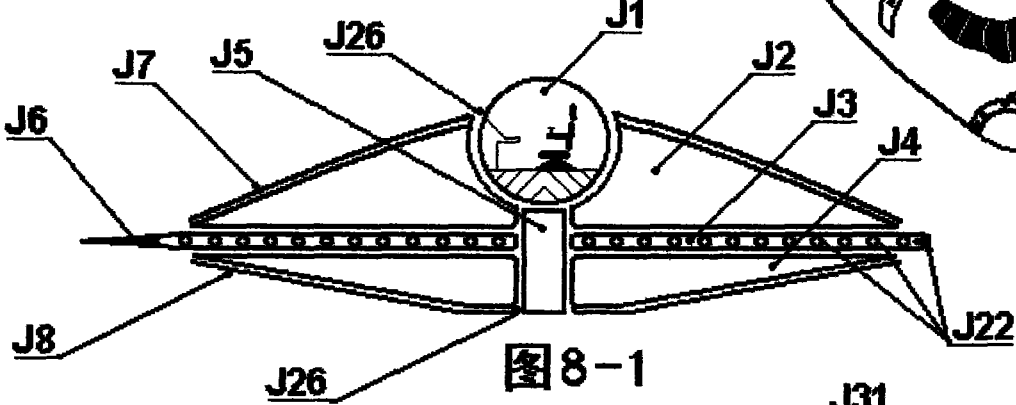


图 8-1

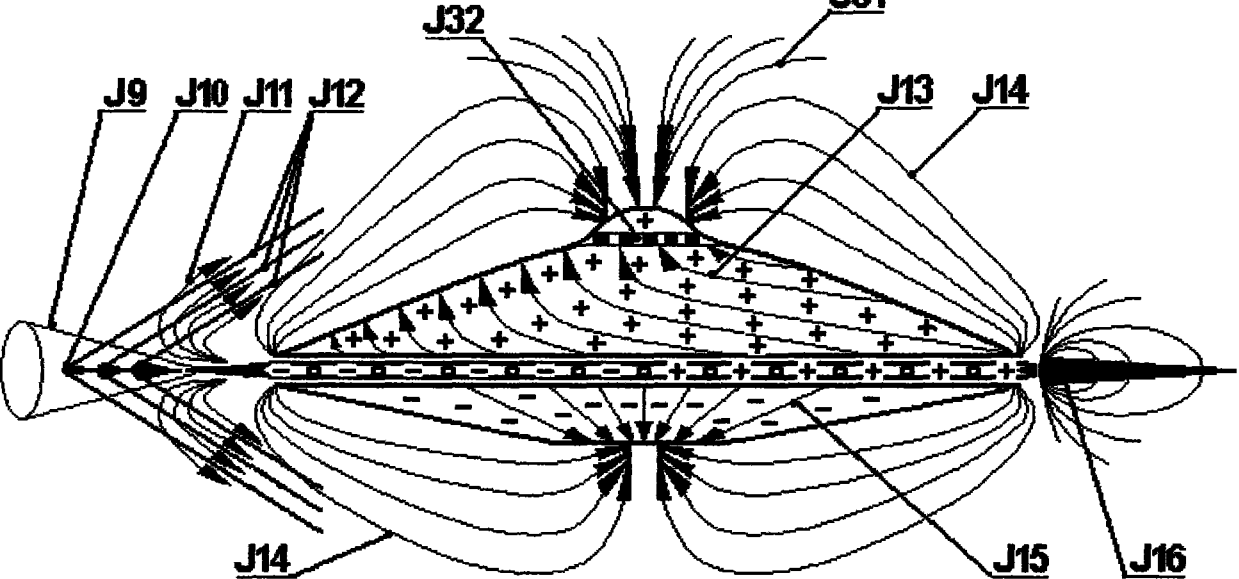


图 8-2

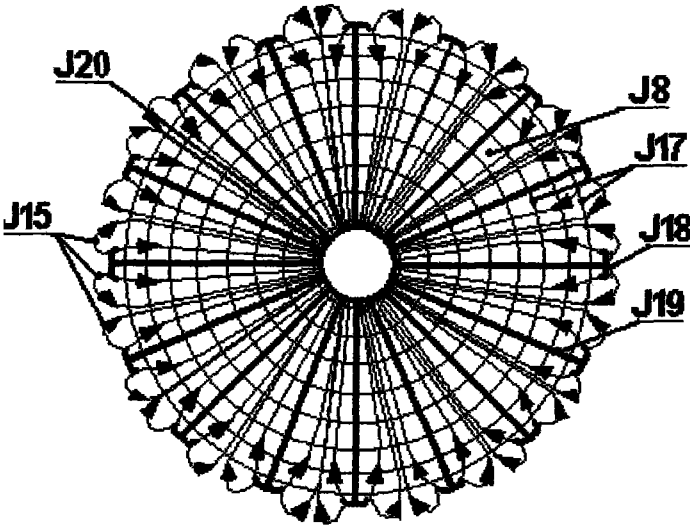


图 8-3

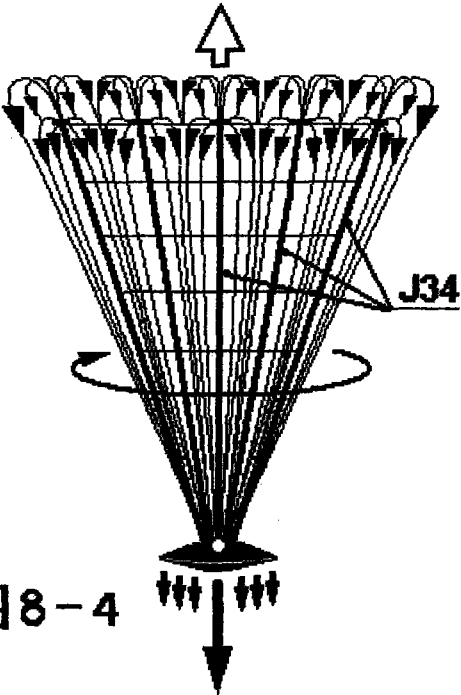


图 8-4

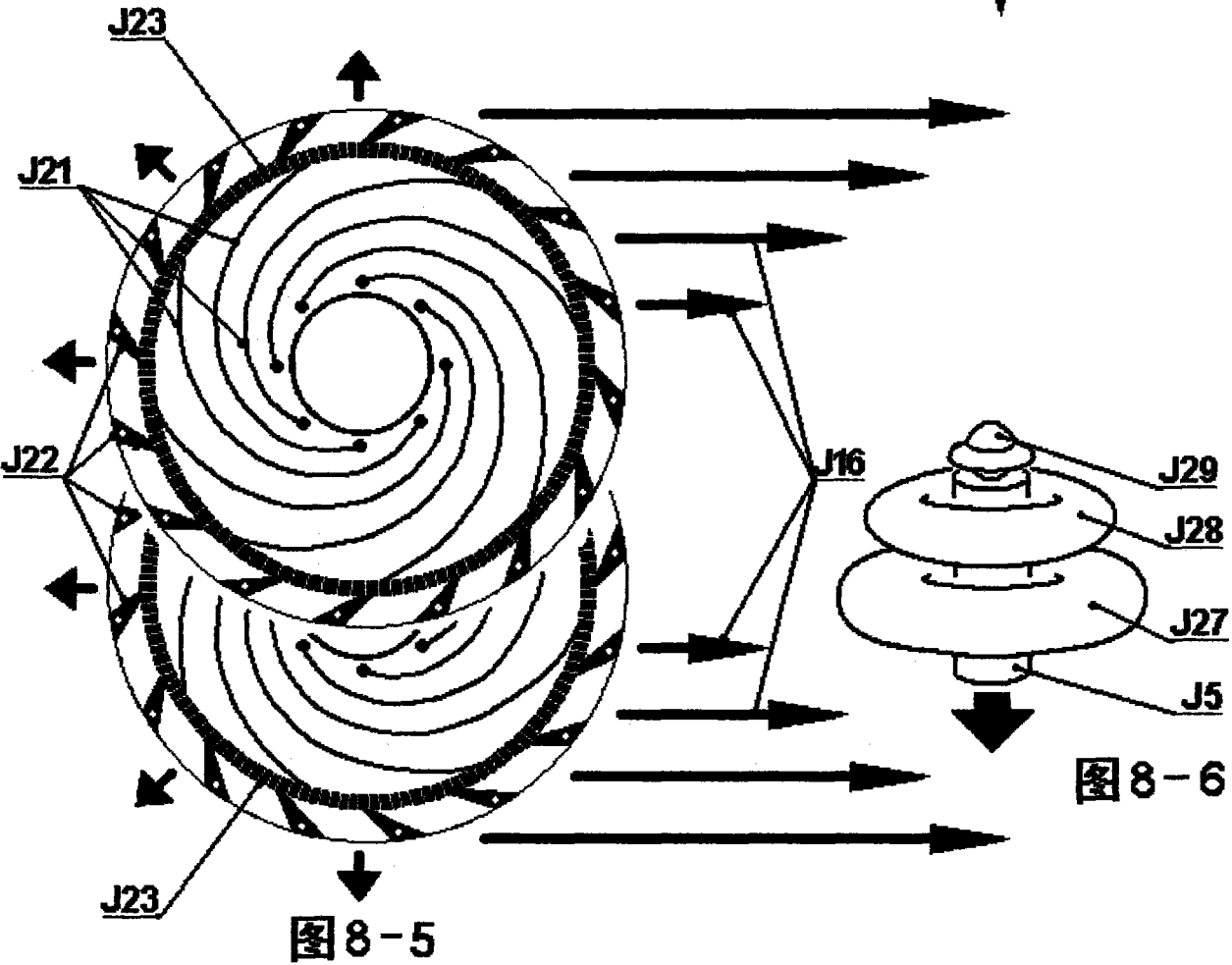


图 8-5

图 8-6

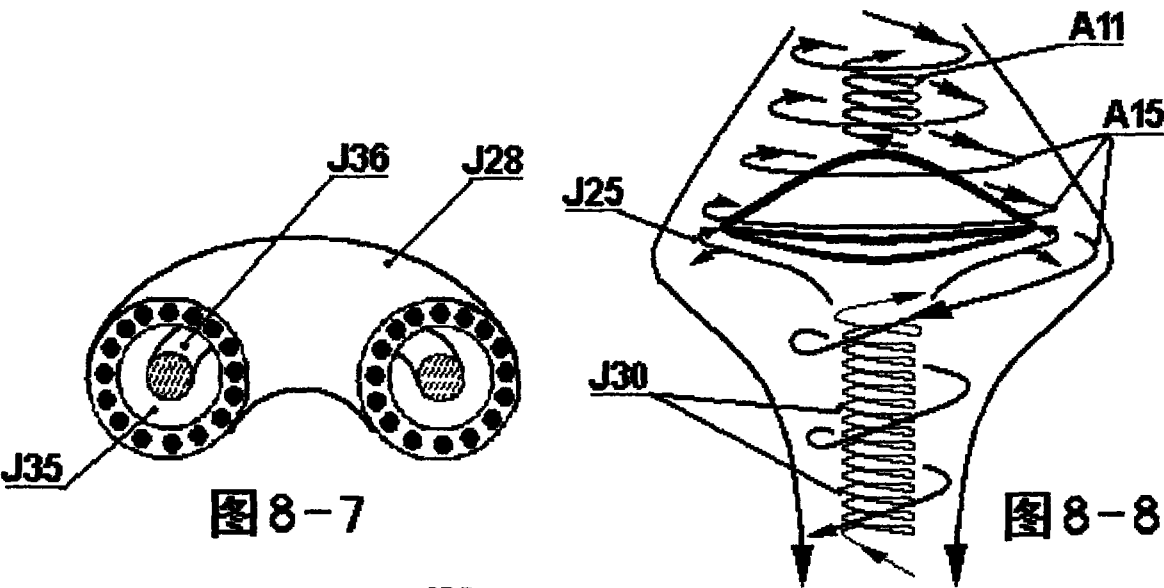


图 8-7

图 8-8

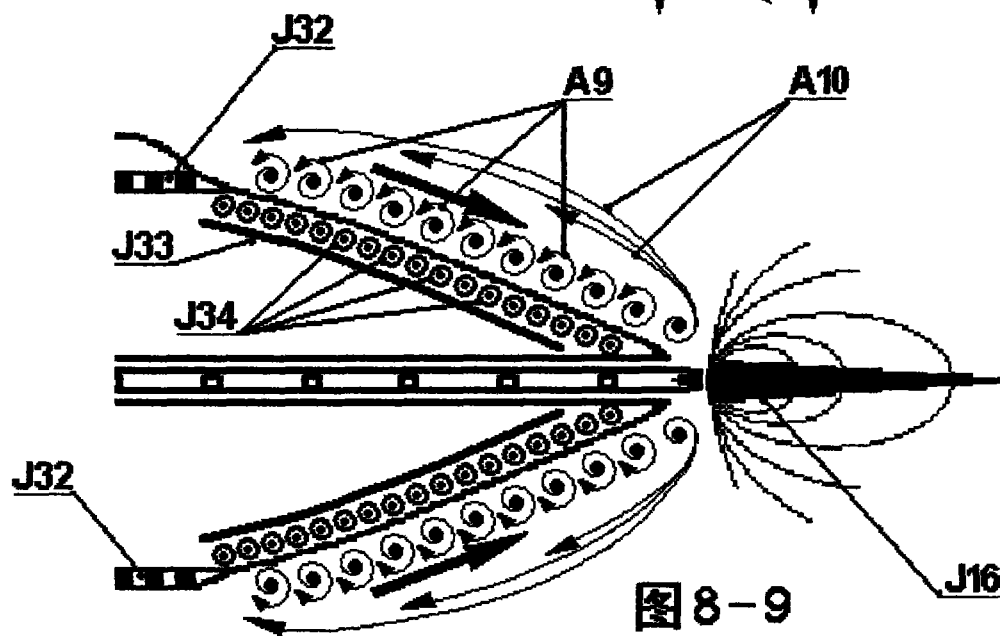


图 8-9

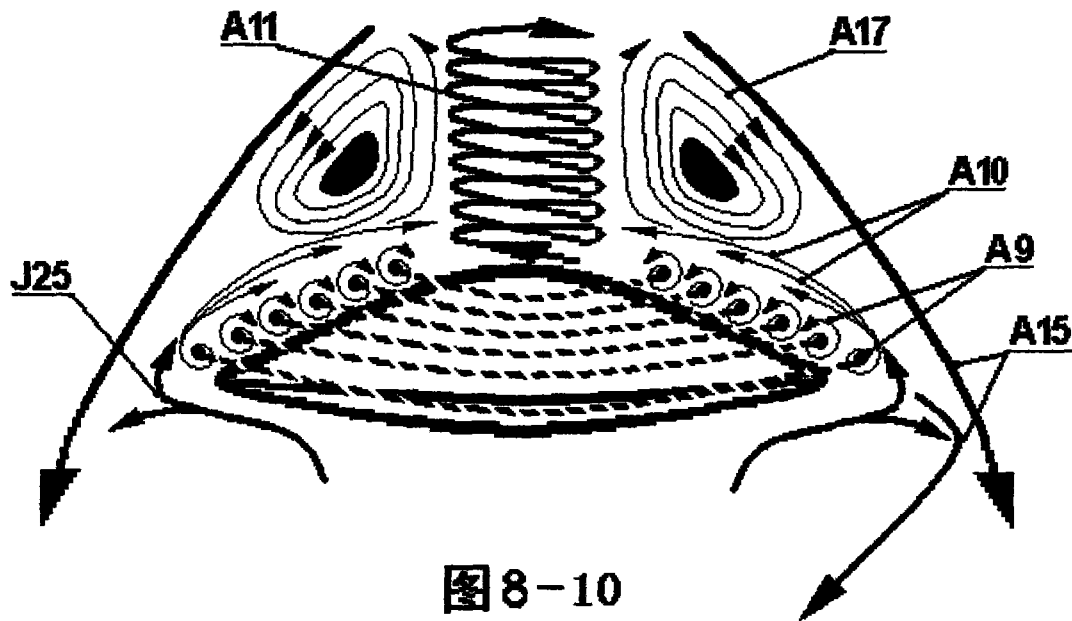


图 8-10

[19] 中华人民共和国国家知识产权局



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200710113520.3

[51] Int. Cl.

F02K 7/10 (2006.01)

F02K 1/78 (2006.01)

B64G 1/10 (2006.01)

[43] 公开日 2008 年 4 月 16 日

[11] 公开号 CN 101162005A

[22] 申请日 2007.10.25

[21] 申请号 200710113520.3

[71] 申请人 陈久斌

地址 255000 山东省淄博市张店区通济花园 6
-2-502

[72] 发明人 陈久斌

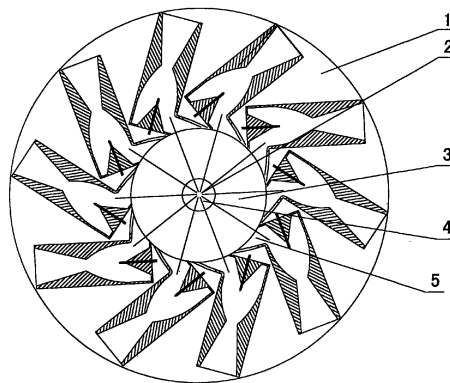
权利要求书 1 页 说明书 54 页 附图 1 页

[54] 发明名称

核反应器以及用它制造的飞碟

[57] 摘要

本发明涉及一种核反应器以及用它制造的飞碟，核反应器喷气装置在飞轮上分布，喷气装置连通进气孔，对应进气孔设燃料管，喷气装置内有燃烧室，飞轮中心装飞轮轴，核反应器实现同时利用了核反应，可实现核聚变反应，生成新元素、新材料，解决能源、资源问题，设备简单。飞碟安装核反应器，垂直起降、造价低、速度高、超光速、同时可以潜海，取代潜艇。



1、核反应器设有点火系、燃料系、起动系、飞轮、飞轮轴、喷气装置，其特征在于喷气装置在飞轮上分布，喷气装置喷气部位中心轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气装置连通飞轮中间的进气孔，对应进气孔设置燃料输送管，火花塞的点火端安装在喷气装置内，喷气装置内有燃烧室，火花塞的高压线经过飞轮中心区通过电刷装置连接外部电源，飞轮中心安装飞轮轴，飞轮轴安装在高速转轴支撑装置上。

2、根据权利要求 1 所述的核反应器，其特征在于喷气装置为涡流燃烧喷气气缸，内腔横截面呈圆形，有燃烧室。

3、一种飞碟，设有舱体、舱体装有发动机、起落架，操控系统，导航系统，定位系统，发电系统、电气系统、舱内设施系统，其特征在于舱体上安装权利要求 1 所述的核反应器，舱体外侧安装接受操控系统控制的调节飞碟运动方向装置和调节舱体旋转装置，舱体与核反应器之间有接受操控系统控制的摩擦装置。

核反应器以及用它制造的飞碟

技术领域

本发明涉及一种核反应器，属于动力设备，本发明同时公开了一种用它制造的飞碟。

背景技术

现有的核反应方法存在无法人为控制利用核聚变反应，现有的核反应堆都是核裂变反应堆，放射污染严重，现有的飞行器主要有飞机等、存在起降受很多条件限制等缺陷；飞碟现在只是人们的一种传说，成为科学之谜。

发明内容

本发明的目的在于提供一种全新的核反应器，可以实现各种核反应，包括核聚变反应，可以实现氢原子的核裂变反应。用途广泛，可直接作为发动机，也可作为热工设备。同时提供一种用它制造的飞碟。

本发明所述的核反应器设有点火系、燃料系、起动系、飞轮、飞轮轴、喷气装置，喷气装置在飞轮上分布，喷气装置喷气部位中心轴线与飞轮半径呈倾斜角度，喷气装置连通飞轮中间的进气孔，对应进气孔设置燃料输送管，火花塞的点火端安装在喷气装置内，喷气装置内有燃烧室，火花塞的高压线经过飞轮中心区通过电刷装置连接外部电源，飞轮中心安装飞轮轴，飞轮轴安装在高速转轴支撑装置上。喷气装置为涡流燃烧喷气气缸，内腔横截面呈圆形，有燃烧室。

所述的飞碟，设有舱体、舱体装有发动机、起落架，操控系统，导航系统，定位系统，发电系统、电气系统、舱内设施系统，舱体上安装核反应器，舱体外侧安装接受操控系统控制的调节飞碟运动方向装置和调节舱体旋转装置，舱体与核反应器之间有接受操控系统控制的摩擦装置。

要解释本反应器为什么会实现核反应首先要解释物质的本元，要实现星系航行也要解释宇宙的本元，这需要对一切都会有一个全新的理论突破。圆周运动是一种最重要的基本运动，一切都离不开圆周运动，就是我们人类最早的发明——钻木取火也离不开圆周运动，火使人类与动物有了本质的区别，人类对能量的掌握程度标志着人类的文明程度。还有我们的车、滑轮等人类最早的重要发明都离不开圆周运动，宇宙中的星球运动，原子的运动，地球上的热带风暴等都离不开圆周运动。我们现代物理学都是建立在牛顿力学基础上的，牛顿力学论述的是直线运动，我们现代物理学缺少一个对基本运动即圆周运动的深层次的理论基础，甚至我们对运动的定义也存在问题，不知道运动的本质，所以导致物理学发展到今天出现了很多难以突破的课题，似乎找不到出路了，就是因为我们的物理基础理论缺少一块重要的基石，即对圆周运动的深入研究。致使我们没能找到构成一切的最基本的力——第一推动力。导致今天我们虽然拥有大量的观测实验数据，拥有一个庞大的信息库资源，但是因为缺少一个基础理论而无法理解它们，无法处理它们，它们带给我们的反倒成了更多的困惑。各学科的分科也把本来一体的科学搞的七零八散，这种分科不利于科学的发展。科学急需建立一个综合的基础理论，在这个基础理论的框架基础上再发展各门学科，会收到事半功倍的效果，才会使科学更好的发展，这个基础理论就是《大一统论》。

本文用最基础的理论，运用大量的现有的信息库资源揭开了很多现代物理学的困惑，将一切都完美的统一起来了，它应该就是所谓的终极理论：《大一统论》。我把它叫做《本元论》，它也是一个《场论》，也是一个《虚实论》，也是一个《相对绝对统一论》，也是一个《宇宙新说》。它提出了相对与绝对的一致性，同时提出了事物存在中间的静止和两端的对立，提出了最基本的等效平衡原理，找出了第一推动力，它应该是一个重大的理论突破。它同时将物理学与哲学统一起来了，使物理学成为了哲学的基础，将物理学上升到了哲学的高度，物理学成为基础哲学。

读完本文相信您对所有都会有一个明确的答案，一切奥秘都变成了一层阻挡视线的窗户纸。科学就是一层窗户纸，当我们不认识它时，它是那么的神秘，当这层神秘的面纱被揭开后，它就变得很简单了，简单得像一层窗户纸一样，一捅就破，一切都变得一目了然。想想我们所有的高科技，分析到原理层面上哪一样不是变得很简单，复杂的只是它们的结构体系和产品的制造工艺，相信随着技术进步，它们的结构体系和制造工艺都会变得越来越简单。最简单的也是最复杂的，同样最复杂的也是最简单的。

本文详细揭示了宇宙结构、宇宙的起源、演化、揭示了空间、揭示了多维空间的结构，揭示了三维空间的结构，找出了它们的区别，揭示了空间的起源于演化、揭示了时间之谜、揭示了能量、运动、静止、场，揭示了引力之谜。找出了牛顿毕生探索未果的最基本的力——第一推动力和最基本的运动，揭示了构成一切的最基本的元。揭示了一切存在的最基本的等效平衡原理、揭示了运动的本质、揭示了核反应、光、电、磁、射线、热、揭示了物质的各种凝聚态。揭示了太阳系的起源与各星球的运动、揭示了彗星、红巨星、超新星爆发之谜、矮星、中子星、脉冲星、黑洞之谜。揭示了原子结构、等离子、量子、电子、光子、质子、中子、反粒子、反物质、中微子、夸克等，对它们的结构以及内部运动以及运动机理作了详细揭示。揭示了地球起源之谜，月亮起源之谜、太阳起源之谜、太阳黑子大爆发之谜。揭示了太阳系各行星的演变过程以及内部各种元素的形成原因。揭示了百慕大三角之谜、恐

龙灭绝之谜、深海智慧生物之猜想、外星人之谜、水晶人头之谜、舍利之谜、人体辉光、元气、经络、穴位之谜、生命的真谛、长生不老、金字塔之谜、超光速能量流、月亮十大奥秘、火星之谜、金星倒转之谜、木星大红斑之谜、大陆板块、水、空气、石油、矿脉的成因、提出了全新的太阳系结构以及全新的各行星以及彗星的运动轨迹。揭示了生命本质、生命起源以及进化之谜、彻底揭示了生命奥秘、生命的真谛、揭示了意识、找出了意识与电脑的共同之处、提出了怎样制造生物电脑，提出了可以实现人脑的生物电脑化、揭示了多维意识。揭示了相对、绝对、虚、实、揭示了数学中的数与空间的关系、揭示了数学为什么选择十进位、揭示了黄金分割、提出了圆周率的新的计算方法和新的数值。揭示了音乐的音符为什么选择七个、揭示了人为什么生五个手指、生物体左右对称等的根本原因。揭示了各种思想、哲学等与物质本元的关系，提出了全新的人类社会发展构建模式。找到了宇宙航行的航线，揭示了一切的本元，它把一切都完美的统一起来了，一切都构成了一个完美的体系。它把一切未解之谜都解释清楚了，它可以说是一个重大理论突破，它应该就是大一统论。

一、基本的物理概念：

我们传统的物理概念有的不够完善，有的甚至存在错误，它们都有一定的局限性，它们没有找到最根本的理论基础。本章对基本的物理概念作了系统的分析，找出了最基本的理论基础。

1、相对、绝对、运动、静止、等效、平衡：

相对也就是相互之间存在对立，对立是差距造成的，相对是因为相互之间有差距才产生的，相对是相对存在的，它是描述差距大小的，差距大小是一个相对的数值，相对的概念就是差距，只要差距存在就会存在相对，当相互之间没有差距时，也就是差距为0时，就是绝对的相等。绝对也就是相互之间的对立相等，绝对的概念就是相等，就是绝对不存在差距，也可以叫等效、平衡，它表述相互之间的差距为0，差距大小是一个绝对的数值0。

相对就是彼此之间存在差距，相对就是差距。只有通过运动才使彼此之间的差距消失，所以差距使彼此之间产生相对运动，运动使彼此之间达成平衡，平衡就是绝对，所以运动最终实现了绝对。也可以说为了实现绝对产生了运动，为了实现相互之间的平衡产生了运动。运动是相对和绝对实现相互转化的桥梁。

相互之间存在差距，即存在相对时，就必然诞生运动，所以运动是相对存在的必然条件，所以相对也是相对运动。相互之间达成平衡后，即实现绝对后，就使运动停止了，就形成了静止，所以静止是绝对存在的必然条件，所以绝对也是绝对静止。

为了实现静止产生了运动，运动最终实现了静止，静止既是运动的开始也是运动的终结。所以运动是围绕静止所作的一个过程，运动的核心是静止，所以静止是根本，静止是一切存在的最根本的条件，也可以说绝对是一切存在的最根本的条件。这也是一切事物的绝对本质都是虚的根本原因（后面再讲）。

我们所感知到的事物很多都是相对和绝对并存的，但有时我们却把事物中的一些相对的部分也看成是绝对的了，把一些绝对的部分看成是相对的了，把它们搞混淆了，这就导致我们产生很多错误的认识。在我们的数学中不应该用等于，因为等于是绝对的概念，应该用约等于，应该用模糊数学概念。除了0以外的任何数都是相对概念的数，都是相对数值的数，都不是定值，只有0是绝对概念的数，它也具有绝对的数值0，也是一个定值0。这也是 $1+1 \neq 2$ 的根本原因。

相对和绝对不是对立的，它们是两种形态，可以用数来表示，相对表示为正数，而绝对表示为0，绝对不表示负数，如果是负数它们就是对立的了。

我们所见的对立可以通过绝对来过渡，像正数可以通过0（绝对）来过渡为负数，前进可以通过静止（绝对）过渡为后退，向下的力通过杠杆中的静止的支点（绝对）可以过渡为向上的力，在圆周运动中运动的终点通过静止的圆心（绝对）过渡成运动的起点，正转可以通过静止（绝对）来过渡为反转，这就是为什么一个旋转的平面会具有顺时针、逆时针两种对立的运动轨迹的两个面的原因，因为这两个面它们共同拥有一个静止的圆心，它们可以通过这个静止（绝对）的圆心来过渡，同样一个旋转的球也有两极，它们运动轨迹也相反，是因为它们共同拥有一个静止（绝对）的球心。

2、对立、正负、直线运动、圆周运动、基本运动、元的脉动、能量产生的原因：

运动分直线运动和圆周运动两种基本运动轨迹，其它的运动轨迹都是它们的组合。直线运动中，你在直线的这边看是从左到右运动，在那边看却是从右到左运动。圆周运动中：一个旋转的平面有正反两个面，这个面从正面看是顺时针旋转，从反面看却是逆时针旋转。一个旋转的球也一样，像地球：在北极上方看是逆时针旋转，在南极上方看是顺时针旋转。

A向B相对运动的同时，B也在向A相对运动，A相对于B运动的同时，B也在相对于A运动。运动是一个物体相对于另一物体的位置改变过程，这种改变是相互的，是一种相互之间的位置改变，所以任何一种运动都是相互之间的运动，也可以说是：任何一种运动都是两个方向相对的运动组合。我们传统的对运动的定义是建立在一个物体是静止的基础上的，另一物体相对于它位置改变，就是运动的，这种定义是片面的，它忽略了所有物体都是在不断运动的，根本没有绝对静止的物体这一自然规律，这种定义误导了我们对运动本质的认识。准确的定义应该是：运动是物体相互之间位置发生相对改变的过程。

所以任何运动都存在相反方向的运动，所以说任何运动都同时具有两种方向相反的运动，这正是相对的具体表现，因为运动本身就是相对产生的，相对就必然存在两个对立点，运动就是为了使两个对立点达成平衡，运动就是两个对立点分别向对方运动形成的，它使两个对立点最终达成了平衡。运动产生力，这也是各种力都存在反作用力的根本原因。

方向相反的两个运动产生了对立，也可叫相对，也可叫正负，也可叫阴阳，也可叫两极。摆动和震动也会产生两个回摆点，所以说一生二。这就是很多物体对称的根本原因，因为物体都是由运动构成的，任何运动都同时具有两种方向相反的运动。不管是旋转的面还是球，它们都有一个静止的圆心或球心，这就产生了三，所以说二生三。

对立是因为运动产生的，在运动中运动方向相反就产生对立，运动的最终目的是为了实现等效、平衡，运动是围绕静止所作的一个过程，运动的核心是静止。任何运动都同时具有两种方向相反的运动，它们通过围绕共同的静止点运动实现了过渡，也实现了相互之间的平衡，使各自的运动得以继续维持，也使整个运动达成平衡，这种运动构成了圆周运动，它使运动实现了过渡、实现了平衡。圆周运动是使运动实现过渡、得以维持、达成平衡的桥梁，这也是空间内存在大量的圆周运动的根本原因。

两种方向相反的运动没有围绕共同的静止点运动，就不能实现相互之间的平衡，这时表现为直线运动，直线运动中的两个方向相反的运动各自为了实现最终的平衡就只有与外部的其它运动结合，使结合后的双方可以围绕它们共同的静止点运动，使它们相互之间达成平衡，这就使整体的运动出现分裂，使本来在一起的运动出现分裂，正是这种分裂诞生了能量，能量是由于运动分裂产生的。

直线运动是使运动分裂、结合、转化的桥梁，这也是直线运动产生能量的根本原因。直线运动最终都会转化为圆周运动。这也是热胀冷缩的根本原因，因为热能是一种杂乱的直线运动的能，它最终转化为了原子内的圆周运动，改变了原子的场的运动，最终改变了场的体积（后面再讲）。

运动是围绕静止所作的一个过程，运动的核心是静止，静止的外围是运动，这就表现为圆周运动，所以说任何运动的本质都是圆周运动，所以任何直线运动最终也都会转化为各种形式的圆周运动，所以宇宙中到处都充满了圆周运动。直线运动中，静止在运动的两端时，即创造出新的静止点时，也可以说是制造出了新的运动个体，造成了原来的运动的分裂，这时就会产生能量，所以说直线运动产生能量。圆周运动中，静止在运动的中心，形成一个围绕中心旋转的场时，就会产生出物质，所以说圆周运动产生物质。直线运动和圆周运动可互相转化，同时可互相组合，这就产生物质与能量的相互转化以及运动轨迹的不规则变化。直线运动和圆周运动的组合形成复杂的运动轨迹，也形成各种能量场。

圆周运动轨迹又具有闭合圆周运动与开口圆周运动，闭合圆周运动就是运动轨迹始终在一个圆环上运动，开口圆周运动有外开口和内开口、上开口和下开口等，开口弧度也有大小，开口弧度太大运动轨迹就会变成一条抛物线，最后变为直线运动，开口弧度太小运动轨迹就会从外开口变为内开口，最后收缩为一个点，开口弧度不断变化可以使开口圆周运动不断地从外开口变为内开口或从上开口变为下开口或各种开口方向不断相互变化，开口弧度按一定的弧度变化还可以使运动轨迹始终保持相邻叠加，如果在运动轨迹中始终有物质存在，它们始终沿着运动轨迹运动，就会使圆周运动的轨迹不断的延伸形成一个平面或一个球体，它就形成一个流体场，这个场存在的条件是具有运动轨迹叠加。圆周运动中的圆心始终是静止的，它是一个静止点。

直线运动轨迹事实上是圆周运动轨迹的一段，如果将圆周运动轨迹无限分割，其中的一段缩小到一定程度就会形成一条相对的直线。直线没有绝对的直线，它只是相对的在一定的范围条件下是一条直线，所以说任何运动的本质都是圆周运动。

如果圆周运动的半径无限小，它的周长也无限小，周长就成为一个奇点了，它分成的每一段也是一个奇点，那时圆周运动与直线运动就无法区分了，都变成了一种相对的运动，它是介于运动与静止之间的运动，它就是元的脉动，我没有更好的形容词来描述它，就用脉动来描述吧。它是圆周运动与直线运动的组合，它的圆周运动的圆半径几乎为零，所有点几乎都重叠在一起，它的圆周与圆心几乎是重叠的，它是不断地以圆周上的各点为圆心不断地运动的，就好像用一个棍子挑着一个圆圈甩起来，圆圈围绕棍子旋转一样，有点像旋转的呼拉圈，就形成一个以棍子为中心的在棍子周围脉动旋转的环形场。圆环在棍子左侧时，棍子右侧是空的，圆环在棍子右侧时，棍子左侧是空的，这就形成一个不断地向棍子周围运动的近乎直线运动，也形成一个围绕棍子旋转的近乎圆周运动，它既不是真正意义上的圆周运动也不是真正意义上的直线运动，它是介于直线运动与圆周运动之间的。它围绕中心不断地向外脉动，向中心的各个方向脉动，在中心的周围形成一个脉动的圆圈，不是简单的平面圆圈，是一个脉动的球形圆圈。它的脉动使它介于静止与运动之间。这个中心也不能形成真正意义上的圆心，中心周围的脉动的圆圈也不能形成真正意义上的圆周，说它没有圆心吧，它还有一个围绕它脉动旋转的中心，并且所有的点都轮流作中心，说它没有圆周吧，它还有一个围绕中心脉动旋转的外围，并且所有的点都轮流作圆周，这就使圆心与圆周的概念是一样的，也就是说圆内各单位的概念都是一样的，这就实现了圆内各单位的平衡，正是这种平衡创造了元。

元说它是运动吧它还似乎是静止，因为圆周长几乎为0，所以很难确定旋转，也很难确定运动，说它静止吧，它还存在相对的运动，这种运动就形成了元，这个元就是构成一切的基础，它是由介于静止和运动之间的脉动形成的，这种脉动是构成运动与静止的桥梁，是构成一切的桥梁，它就是半径

无限小的闭合圆周运动，它既不是真正意义上的圆周运动也不是真正意义上的直线运动，它是介于直线运动和圆周运动之间的同时也是介于运动与静止之间的，它既不是真正意义上的运动也不是真正意义上的静止。半径无限小的闭合圆周运动是最基本的运动，我叫它脉动。（后面再讲）

3、基本力、元力、第一推动力、等效平衡原理：

扭力、推力构成了一切，它们构成了各种力，它们是两个基本的力。圆周运动产生扭力，它有顺时针和逆时针两种扭力，它们互为反作用力，直线运动产生推力，它也有两个相反方向的力，它们互为反作用力。扭力和推力可以组合也可以单独表现，组合起来就构成了各种各样的力（引力、斥力、电磁力、强力、弱力等），我们传统力学只注重研究了推力的组合，而忽略了推力与扭力的组合以及扭力与扭力的组合，各种不同的力形成各种不同的场。

构成一切的最基本的运动是半径无限小的闭合圆周运动，圆周运动轨迹是弧线，弧线具有相对的宽度，弧线中内弧和外弧的长度是不相等的，这就导致弧线两边的长度失衡，产生相对，正是这种失衡导致了基本力的产生。前面讲过半径无限小的闭合圆周运动产生出脉动，向中心周围运动的近乎直线运动产生出近似的推力，围绕中心旋转的近乎圆周运动产生出近似的扭力，半径无限小的闭合圆周运动同时产生出了近似的扭力和近似的推力，它们形成了最基本的介于扭力和推力之间的力，它就是最基本的力，我叫它元力。

它是一个相对力，它是介于存在与不存在之间的，它既存在也不存在，它是一个不存在方向的力。可以这样理解：它的方向既不是向左也不是向右，既不是向下也不是向上，既不是顺时针也不是逆时针，这是因为它的运动距离几乎为0，运动距离是相对空间中最小的单位，这个距离在相对的空间内无法再分割，这就导致运动起点到运动终点的距离成为一个奇点，同时运动起点与运动终点也几乎完全重叠，可以说相对重叠，使运动起点与运动终点以及它们之间的距离合为一个相对的奇点，在奇点中不能形成线，也就不能形成运动的方向，也就不能形成力的方向，所以说元力是没有方向的。只有相对运动的存在才使运动起点和终点相对存在，才使这个相对的奇点相对存在，这个相对运动就是元的脉动，它产生了元力，元力是构建一切力的基础，也是能量得以形成的基础。它就是牛顿毕生寻觅未果的、致使他困惑不解的甚至认为是上帝提供的第一推动力。

奇点是相对空间中的最小单位，奇点中没有中心和外围之间的相对距离，要有距离它就不是最小的奇点，所以它的中心和外围的概念是一样的，奇点的中心和外围是等效平衡的，这样的奇点是静止的，是不存在的。只有相对运动的存在才能使奇点相对存在，只有元的脉动才符合这个相对运动的条件，元的脉动使中心与外围实现了等效平衡，所以说元的脉动创造了奇点。只有元的脉动才使奇点得以存在，所以说奇点也必然存在元的脉动。

也可以这样解释：中心和外围存在相对的差距，这就导致产生出了相对，从而产生了运动，在奇点这个单位中必须实现中心和外围的等效平衡，这就诞生了元的脉动，这种运动使中心和外围实现了等效平衡。这种运动不需要借助外力，它运动的起因本身就来自中心和外围的差距，它的运动恰恰又化解了这种差距，如果不这样运动只能使这种差距存在，差距存在就必然诞生相对，就必然诞生运动，这种运动符合了元的脉动这种运动形式后，差距也就消失了，随着差距的消失又使运动停止了，运动一旦停止又使差距存在了，差距又使运动开始了，就这样周而复始的不断产生了元的脉动，也使元不断的消失又不断的产生，使元成为介于虚实之间的最原始的基本空间单位。

可以说等效平衡原理创造了元的脉动，也创造了元力。一切都是等效平衡原理的存在创造出来的。等效平衡原理存在于一切事物中，它是一个最基本的、最普遍的现象，即使在相对空间中的最小单位元中也存在等效平衡。等效平衡原理：事物始终会自动达成相等和平衡，一旦失衡，就会发生相对的差距，就会产生相对，就会产生运动，就会发生相互传递，使事物最终达成相等、平衡，平衡是最完美的。等效平衡存在于一切事物中，它是一个绝对的概念，只有一切都不存在的虚才能实现彻底的等效平衡，一切都是虚实并存的，所以一切事物中都存在等效平衡。等效平衡是一切事物存在的最基本的原理，也是一个最绝对的原理。（后面再讲）

4、虚、元

绝对的概念是绝对不存在差距，绝对静止不会产生任何差距，它产生虚，静止的虚是绝对的。

虚为0，它是一切都绝对不存在的，绝对没有运动，绝对静止。绝对没有一切。我们所知的一切都绝对不存在。绝对没有光，是绝对真空，光也绝对不能传播，绝对没有大小、高低、距离、远近、长短、瞬间、永恒、总之一切都绝对没有。一切所具有的共同的特点就是绝对的虚，绝对的不存在，绝对的没有差距，绝对的相等，一切都是等效的、平衡的，所以说等效平衡是虚的根本特点。等效平衡是一切的根本，这也是平衡现象的根本原因。等效平衡创造了构成一切的最基本的单位元，一切都是由本和元共同构成的。这也是本书称为《本元论》的原因所在。

元为1，元是一个无限小的点，它是一个相对概念的点，它无限小是相对于无限大而言，而相对于另一个无限小它又是无限大的，但是在相对的空间内元是相对一样大的，在相对的空间内元是相对最小的点。它和0比的话， $元 \geq 0$ ，也可以说： $1 \geq 0$ ，也可以说相对大于0，绝对等于0。等于0时它是虚，大于0时它是实。

元是空间的相对最小单位，它是介于虚实之间的，它既不是真正意义上的虚也不是真正意义上的

实。元的运动是介于运动与静止之间的，也是介于圆周运动与直线运动之间的，元有相对的两极，这是因为运动产生的，但是元具有不断变化的两极，它的两极在快速的不断位移。

5、实、场：

运动是物体相互之间位置发生相对改变的过程，所以说运动也是一个物体相对于另一个物体所做的位置改变。它的前题是必须有另外一个物体作为参照，如果另一物体不存在，则无法确定本物体是否在运动。实相对于虚就是这样，没有参照物，无法确定是否在运动。也可以说是速度极大，也可以说是极小，也可以说是0。实相对于虚也可以说是极大，也可以说是极小，也可以说不存在。实是绝对不存在的，实只能相对于实相对存在。物体的运动只有存在加速度或减速度时才能使物体表现出运动，这种相对运动是相对于运动轨迹中的每一个点，不是相对于运动的起点（绝对静止点），运动轨迹中的每一个点相对于起点（绝对静止点）都是没有参照系的。

如果实中的运动是匀速运动，那么它的运动轨迹中的每一个点相对于另一个点都是静止的，那么这个运动轨迹里面就不存在相对运动了，那这个运动就不能存在，只有在运动轨迹中的每一个点相对之间都存在运动，那这个运动才能相对存在。如果每个点都在作杂乱无章的运动，那就形成多条运动轨迹，形成多个实。

那每一个实又是怎样的呢？首先它是在运动的，它在作自旋运动，这样它就同时具有了静止的圆心和运动的外围，并且从圆心到外围转速在递减，同时圆圈上的点的运动线速度也在递减，这样它就具有了实存在的条件。实是相对于绝对并存的。

6、引力：

如果线速度递增，那这个实将无限扩大，最后成为一种直线放射运动，那实就化为能量了，所以说递增是不行的。线速度不变，实也将无限扩展下去，所以也不行。如果线速度递减，则这个实扩展到一定程度就停止扩展了。半径越小，周长越小，线速度一定的话，走完一周所用时间越少，转速就越高。转速越高离心力越大，转速越低离心力越小。从圆心到外围转速递减导致离心力递减，离心力存在一个减速度，这就导致它的反作用力——向心力存在加速度，这就导致引力产生，它存在一个加速度。举例：从外围向中心迈步，前脚速度比后脚快，这时会感到有个力在向前拉前脚，这个力就是引力。反之，离心力存在加速度时，会导致斥力产生，它也存在加速度。正是因为这种引力加速度的存在，实里面的点相互之间才存在相对运动，这个实才能相对存在，它是一个场。

线速度是没有参照系的，所以它没有绝对的数值，可以说它无限大，也可说无限小，也可说为零，只有从内到外转速递减和线速度递减是可参照的，递减越快，引力加速度越大，在实中从一点运动到另一点所需要做的功就越大，在空间内就会感到空间越大，而在空间外由于线速递减太快，而导致空间扩张更快结束，所以就会感觉空间越小。引力加速度越大，在本空间内感觉越大，在本空间外感觉越小。

引力加速度越大，在本空间内感觉越大，在本空间外感觉越小。宇宙就是这样，它的引力加速度相对无限大，所以在宇宙里面看宇宙是无限大的，在宇宙外面看宇宙又是极小的。宇宙是相对最大的实，它同样具有存在与不存在的特点。绝对的看它：它是不存在的，相对的看它：它是无限大的。

在一个螺旋运动的场中从内到外转速递减同时线速度也递减时表现出引力，当线速度开始出现加速而转速还是维持减速时，开始表现为向心力，达到临界点时，即线速度的加速度和转速的减速度数值相等时，开始表现为离心力，一直到转速减速度为0时，都表现为离心力，转速一旦出现递增，就会表现为斥力，在一个螺旋运动的场中从内到外转速递增同时线速度也递增时表现出斥力。引力与质量不成正比，它与场的从中心到外围的转速递减的快慢成正比，递减越快，引力越大。引力和斥力都是一种螺旋运动的力，它们组成的场是一个螺旋力的场，都具有扭力和推力。

物体所受到的引力或斥力都不是来自场的中心点，而是来自场中与物体紧密相邻的每一个点，这就好像在水流中的物体，它受到的冲力不是来自水的下游，也不是来自水的源头，而是来自物体身边的水流。场中的物体受到的引力或斥力是一个流体运动产生的力。热带风暴、龙卷风、水流的漩涡、烟圈等都是一个从中心到外围转速递减的涡流，都具有产生引力的条件，它们都形成一个场，所以它们才得以相对长时间存在。在它们形成的流体场中都具有向涡流中心的引力，在这个涡流以外就没有引力。地球的引力场也是一个从中心到外围转速递减的流体场，在地球的大气层以外，因为是真空，所以基本没有了流体的存在，也就脱离了地球的引力场。地球的大气层越往外越稀薄，流体密度越往外越稀薄，同时越往外转速越低，导致转速递减越慢，所以地球引力场中越往外受到的地球引力越小。

7、能、能量、物质、质量：

直线运动有三个点，分别是：静止点、运动的临界起点即无限小点、运动的无限大点，三点成一线。圆周运动也有3个点，它们分别是：静止点、无限小点、无限大点。所不同的是不在一条直线上。它们的无限大点和无限小点不是两个绝对点，都是相对点，静止点是绝对点，为0。

三点成一线时，即运动轨迹不相交时，表现为相对运动时，就产生能量。能量是一个度量制，它是描述能的量的，我们习惯将能与能的量统称为能量了。当物体存在减速度时，它释放能，当存在加速度时，它吸收能。当加速度与减速度都为0时，没有能量吸收也没有能量释放。

能有很多种表现形式，磁能、电能、光能、都是一种螺旋运动的能，都存在扭力与推力，是一

个组合力的能。热能、爆炸、声波、惯性、冲击、推拉力等释放的能，都不具有扭力，不具有螺旋运动，这就是它们的区别。能就是力。

能量要存在，必须要导致相对运动产生，如果不发生相对运动，就不会存在能量。相对运动产生能量，能量是相对存在的，能量就是运动本身。绝对静止了，能量也就绝对不存在了，A 物体相对 B 物体运动，则 A、B 之间存在相对的能量。A 物体相对 B 物体静止后，B 相对于 C 物体却运动，则 A、B 之间不存在能量了。B、C 之间却存在相对的能量，A、B 之间的相对能量转为 B、C 之间的相对能量，能量守恒就是这样造成的，能量守恒也是因为等效平衡原理造成的，相对运动就是运动速度或运动方向存在差距，使相互之间存在差距，使相互之间存在相对，从而表现出相互传递，最终使相互之间达成相等、平衡。

能量的存在受加速度的影响，加速度不存在，能量也就不存在，而加速度是记载物质运动的，所以能量的存在离不开物质的存在，没有物质的存在就没有运动的存在，也没有能量的存在。所以能量守恒也只是相对守恒，不是绝对守恒，只在相对的空间内相对守恒。

物质具有质量，质量也是一个度量制，它是描述物质的量的，我们习惯将物质与物质的量统称为质量了。质量同场的密度和体积成正比，场具有运动的能量和静止的虚。物质转为能量就是使场中的虚消失，反之使运动产生一个虚就会产生物质，就会使能量转为物质。质量守恒也是相对守恒，不是绝对守恒，只在相对的空间内相对守恒。

三点相对重叠时，也就是运动轨迹相对重叠时，同时表现为圆周运动时就会表现为物质，物质就是一个场，它是由运动轨迹相对重叠和静止的虚共同产生的，圆周运动产生运动轨迹相对重叠，同时产生静止的圆心（虚），这就会产生场。圆周运动产生的是一个扭力场。物质具有波像，是因为旋转有频率。

震动摆动也有运动轨迹相对重叠，也能产生两个相对的静止点（摆幅点），所以也能产生场，它是一个来回推拉力的更低级的亚场，它不具有绝对静止点，它是一个没有质量的亚场。它也具有波像，它不稳定，没有质量。最低等的亚场没有质量，再高级点的亚场有脉动的质量，它是由单个的元或多个元叠加构成的中微子、夸克等。

三个点绝对重叠时，也就是绝对静止时，就会表现为虚，为 0。它有绝对重叠，也有虚，但是没有运动，它的三个点都是绝对点，分别是：静止点、极小点、极大点。在它那里极小=极大=0。一切都是绝对的，一切都是不存在的，都是 0。

能量是由于运动分裂产生的，运动离不开构成运动的物质，物质是由最基本的元构成的，运动分裂也就是物质分裂，物质中分裂出元，也就产生出了能量。一个相对于周围空间运动的物体中的元以及相对于周围空间运动的单个的元与周围空间中的元是有区别的，区别在于元的脉动频率，运动的物体中的元或运动的单个元的脉动频率更快，这就使元的体积变小，使构成物体的元的数量增加，这就是运动的物体据有惯性的根本原因，也是物体的惯性质量与运动速度成正比的原因。元被加速时，会使自身脉动变快，当对运动的元减速时，就会使它分裂出元，这时表现出元对外释放能量，运动速度出现的减速度大小决定了元的分裂数量，分裂出的元的数量决定了产生能量的大小。

要使运动的物体静止下来就必须使构成该物体的元的脉动频率与周围空间的元的脉动频率一致，这个过程中运动的物体中的元脉动变慢，体积变大，释放出元，这些元产生了能量，运动的物体也因为释放元使自身的质量下降，最终使自身的元与周围空间中的元达成平衡，使自己相对于周围空间的运动停止。相对于周围空间静止的物体受到一个外力时使自身的元的脉动频率与周围空间中的元的脉动频率发生改变，使自身元的脉动频率变快，使元的体积变小，使物体可以吸收更多的元进来，这就使它吸收能量。能量是由运动的元构成的，元的运动形成能量流，没有元的存在也就没有能量的存在。元的运动形成力，两个相邻的物体相互之间在不断地交换着元，物体之间存在相互作用力时，使这种元的交换加快。元存在于空间的所有角落，空间的每一处都在时刻发生着与周围空间的元的相互交换，也在不断地产生着新的元，也在不断的消失着元，使空间实现平衡。

质量是一个变量，我们传统的质量的定义是指的物体相对于周围空间静止时的质量，当物体相对于周围空间运动时就具有了惯性质量，惯性质量和静止质量都是物体的质量，在空间内没有绝对静止的物体，所以物体不存在绝对不变的质量，质量是一个变量。只在相对的空间内存在相对于周围空间静止的物体，这时的物体存在相对于周围空间相对不变的质量。我们对质量的测定更多的借助了重力，比如天平，这也是不对的，这就造成我们在地面上和在运动的火车上测定物体的质量都是相等的，其实是不对的，其实是它们的重量相等。静止时质量相同的物体以相同的运动速度运动时它们的质量还是相同的，静止时质量相同的物体以不相同的运动速度运动时它们的质量是不相同的，其中相对于周围空间运动更快的物体质量更大。

物体的密度和质量成正比，与体积成反比，密度也是一个变量，这就是一个木块本来可以漂在水面上，当它高速运动时却可以打入水面以下的原因。重量也是一个变量，这早就得到公认了。物体的物理、化学特性与物体的质量、密度、重量等没有多大关系，它们只与构成物体的量子、原子、分子的数量和排列结构有关系。给物体加温会改变物体内的量子、原子、分子的运动速度，使物体的结构发生改变，所以也就改变了物体的物理、化学性。

质量、能量、重量、密度、都是变量，物质的物理、化学性也是可以改变的，所以说空间内没有不变的事物，只有绝对静止的虚也就是一切都不存在的0是不变的。

从一个能量释放点发出的能量流，它的传递过程有一个加速传递区和一个减速传递区，在两个传递区的中间有一个交界区。在能量加速传递区，构成能量的能量流吸收元，在减速传递区，构成能量的能量流释放元，在交界区，构成能量的能量流即不吸收元也不释放元。元的吸收与释放造成了能量的吸收与释放。一个物体就是一个由众多的元以一定的凝聚方式凝聚起来的凝聚体，物体内的元在不断地做着各种运动，所以说一个运动的物体也是一个运动的元的凝聚体。

8、空间：

绝对静止产生绝对的虚，虚是一切都不存在的。相对运动产生能量，能量就是运动。相对运动与绝对静止共同产生了实，它就是物质。实同时具有相对与绝对，具有能量与虚，具有运动与静止，具有存在的能量与不存在的虚，具有存在与不存在的特点。虚、实、运动、共同构成了空间。也可以说：虚、物质、能量三者共同形成了空间。

运动是相对的，静止是绝对的，运动和静止共同产生了实，实是相对与绝对并存的，实具有存在与不存在的双重性。相对与实，实是存在的，相对与虚，实是不存在的，它是由虚实重叠构成的。绝对静止产生了虚，虚是绝对的，虚为0，它就是绝对真空。它是由三维空间多维重叠后形成的。空间有介于虚实之间的单维空间，有二维平面空间，有三维立体空间，有多维虚空间，有无数维的虚空间。（后面再讲）

同一三维以下空间内的不同区域是不一样的，这就导致相互之间的不平衡，从而产生出相互之间的相对，这就产生出相对运动，所以运动是三维以下空间存在的基本特点，三维以下空间的整体在做圆周运动，三维以下空间内的每一单元也在做圆周运动，单元有大的也有小的，只是单元与单元之间存在复杂的各种运动，所以说三维以下空间的自身运动是在做圆周运动。三维以下空间与空间相互之间的运动才是在做复杂的各种运动。圆周运动形成一个独立的三维以下空间单元，这样的空间是相对运动的实。多个三维空间形成的多维空间整体是绝对静止的虚，所以说空间的本质是绝对，空间的一切的绝对本质是虚的，是绝对不存在的，万般皆化境。（后面再讲）

9、时间、长度、速度：

时间、长度、都是一种度量制，都是描述空间的，空间在做圆周运动，圆周运动有一个旋转频率，所以时间是描述圆周运动的旋转频率的，圆周运动的旋转频率形成了时间。时间是描述空间相对运动的，空间是不断相对运动的，所以空间也可以称为时空。长度是描述空间相对大小的，是描述运动距离的。长度和时间都有一个基准单位，用长度的基准单位去度量长度就得出了空间的大小，用时间的基准单位去度量时间就得出了时间的长短。这个基准单位就是元，元的场的大小就是长度的基准单位，元的脉动频率就是时间的基准单位。元的场的大小和元的脉动频率都是相对的概念，它的大小没有尺度来衡量，它的脉动频率也没有快慢来参照，这都是因为元是介于虚实之间造成的，我们只需要知道在相对的空间内元具有相对一样的大小和相对一样的脉动频率即可，所以时间、长度都是相对数值，在相对的空间内具有相对的时间和相对的长度。元就是1，用这个1去比较任何数都会得出数的大小。我们感知到的时间事实上是我们自身的运动与周围的运动的相对快慢。因为我们始终感觉不到自己在运动，以为自己是静止的，所以才感觉时间在运动，那种认为时间在运动的观点是不对的。应该是空间在运动，不是时间在运动，时间只是描述了空间的运动。

运动的距离和运动的时间的比值形成运动速度，即：长度和时间的比值形成了速度。旋转的频率越高，即转速越高，则空间内时间的数值越大，时间的数值越大则同样的速度下所走的距离越大。高速旋转的物体形成一个独立与外界的空间，高速旋转的物体可以用更低的速度在同样的外界时间下走完一定的外界空间距离。也就是用同样的速度，高速旋转的物体可以更快的走完一定的外界空间距离。也就是在相对的空间内，同样的动能条件下，高速旋转的物体可以具有相对于外部空间更快的运动速度。这就是旋转的弹头具有更快的速度同时打的距离更远的根本原因。

物体旋转可以使自身的频率与外界的频率发生改变，可以改变自身场与外界场的平衡关系，可以形成一个独立于外界场的独立的整体场，使构成自身的元的脉动频率保持相对的整体一致，这就是旋转的陀螺可以改变重心的根本原因。利用这一点可以化解周围场对自身的引力，可以彻底摆脱引力。也可以利用这一点使生命体的生物节律与外界场脱离，可以大大延长生命体的寿命。不旋转的运动物体中的元虽然脉动频率也改变，但是不能形成一个统一的整体效应，它的元的脉动频率是杂乱的，是不一致的，所以没有旋转的运动物体所具有的上述特点。

10、元、中微子、夸克：

半径无限小的闭和圆周运动产生4个点，分别是：静止点、无限大点、无限小点、无限大点与绝对静止点的绝对重叠点、它们构成了一个点，它是由一个绝对不存在的绝对点和两个相对存在的相对点以及一个绝对重叠点共同组成的，它就是元。它同时存在绝对点和相对点，所以它同时具有相对和绝对的特点。它就是构成我们已知的中微子、夸克、介子、 ν 粒子、 α 粒子等的基础单位。它里面的点有相对重叠的也有绝对重叠的，在它那里无限大变成了极大，极大=0，无限小大于等于0。

举例说明一下：在圆周上的一点从0点出发，首先经过无限小点a，转一圈后，无限大点b与0

点重叠。这个重叠点为c, 这时0, b, c, 3点重叠于一点, 它们都和0点绝对重叠, 0点是绝对静止点, 是不存在的, 所以这三个点都是绝对不存在的, 只有无限小点a同0点是相对重叠, 所以只有无限小点是相对存在的, 这就是闭和圆周运动。它的圆周内部是空的, 也就是内部不存在运动, 也就是内部空间绝对为0, 所以圆周半径绝对为0。只相对存在圆周上的无限小点a。闭合圆周运动不是以中心自旋, 而是以圆周上的点为圆心作旋转, 它的周长是相对无限小的, 可以说周长成为相对的一点, 这就导致它的每一个点都会成为圆心, 这就导致产生一个围绕圆心(虚)脉动旋转的环形场, 它就是元。它是相对无限小的, 它有虚, 有重叠(只有点的重叠), 有运动, 它的运动是一种脉动的圆周运动, 如果众多的元叠加在一起, 有的元的脉动就会消失, 它就化为虚了, 随着一部分元的消失会加剧别的元的脉动。单个的元只有不停的运动才能保证自己的存在。元有波像, 有脉动的质量, 有脉动的电荷, 同时波长更短。元是一个高级亚场, 它是介于虚和实之间的亚物质。

它的结构我们可以用几何来表示, 三点成一面, 在面的上方或下方加一点, 构成4个点的结构。它外形就像一个底面是三角形的四角体, 它的每一个面都是三角形。它有四个面, 它的每个面都可以再叠加一个四角体, 从而构成了各种外形的中微子或夸克等等, 它们分别具有不同的物理形态。两个可以组成菱形体, 三个可以组成Y形体等, 四个可以组成X形体等。

这个四角体可以无限分割, 每个四角体可以分出四个一样的小四角体, 它们中间夹着两个底面合在一起的底面是四边形的金字塔, 这两个金字塔合在一起形成一个六个角的六角体(六个角正好在一个正球面上), 这个六角体的体积与整个底面是三角形的四角体的体积的比例基本上是黄金分割的比例, 它只占黄金分割中小的一部分, 分出的四个小四角体占大的一部分。中间的六角体是不能单独存在的, 因为各个点的距离不相等, 导致相互之间的相互作用力不相等, 所以它会产生力, 它会化为杂乱的运动, 它会促进元的脉动。同时它会促使别的元的脉动加剧, 分出的每一个小四角体都可以无限分割下去, 我们所观测到的中微子, 夸克等很多是一个或合在一起的两个或多个四角体类, 所以表现出好几种形态, 元可以无限分割成众多的元, 分出的每一个元的大小都是相对一样的, 这是因为元是介于虚实之间的, 它随时化为虚也随时化为实, 它是相对空间中最小的单位, 元不可以无限叠加成一个更大得元, 因为叠加后会使得中间的元的脉动消失, 同时元中间的六角体也无法形成, 所以无法形成较大的元, 所以元在相对的空间内具有相对不变的大小, 在不同的空间内具有不同的大小。它无限分割分出的每个元的脉动不会受到任何影响, 只要这种元的脉动存在, 这个分出的元就会存在, 它消失了的同时在它的位置上又会诞生出一个元, 这两个元既是同一个元也不是同一个元, 因为元本身就是介于虚实之间的, 它在随时化为虚也随时化为实, 它既不是真正的消失也不是真正的存在。正是这种元的脉动使元与元之间不存在绝对的空隙, 也使元可以把空间中所有的可以产生空隙的地方(比如多个圆球放在一起形成的空隙)填满, 使空间内不存在一处绝对真空。

无限分割分出的六角体都化为了运动即能量, 能量促进了分出的元的脉动。正是这个中心的六角体才使元具有了中心的静止点, 这个静止点是间断的存在, 只有中心的六角体存在时才短暂的存在, 随着六角体化为能量, 这个静止点又不存在了, 但是外围的元随后又快速的形成中间的六角体了, 这种变化是非常快的, 这就使元具有了间断存在的静止点, 从而形成了元的各种脉动的特点。六角体的存在与消失促进了元的脉动, 它产生了运动。正是元的不断分割与消失不断的创造了能量, 使能量不断的相对增加, 分割出来的元使这些能量得以存在, 元中心的六角体创造了能量。也正是元的这种可以无限分割的特点才使单个宇宙空间得以相对增长(后面再讲)。

这个四角体有四个点, 有四个面, 有五个空间, 有六条相等的边。它里面就是静止的虚, 它就是中心点。它可以无限分割成众多的元, 却不可无限叠加成一个更大的元, 它是构建虚与实以及能量的基础, 它们运动构成了能量流, 震动构成能量波, 它们是构成一切的最基本的元。传统理论中的以太也是主要由它们构成的。所谓的暗物质就是它们, 暗能量就是它们运动形成的能量流。

严格地讲这个小四角体是在作自旋、震动、摆动等运动, 这才能保证它的存在, 否则它就会化为虚, 它做线运动时就会表现为能量。它的自旋是分别以各个点为圆心运动的, 这就形成一个脉动的球形。一旦自旋, 平面上方的点会更接近平面, 当达到四角体中心点时, 其它各点会依次进入中心点区域, 而出现各点轮流做圆心的复杂运动。同时在平面上方表现出正电荷, 下方表现出负电荷, 电荷强弱也在波动, 随上方点的下降平面上方的电荷下降, 当别的平面的点开始突出时, 在那个平面的突出方开始表现出正电荷, 这就使电荷在球表面快速移动, 这就使我们观测到一些不可思议的电荷表现。同时它的旋转快慢使电荷强弱也出现不同变化, 它的场的脉动导致它的质量也在脉动, 所以中微子, 夸克等表现出很多特异物理特性。空间中最小的奇点不是球体的, 它是脉动的介于虚实之间的四角体。

三个点产生基本空间, 同时产生正负, 同时也产生能量, 也产生了运动, 也产生了虚。当3个点完全重叠时, 表现为虚, 也就是静止, 也就是0。当3个点在一条线时就会表现为运动即能量, 当相对的在一个圆周上时就表现为物质, 所以说三生万物。

11、量子:

当无限大点与绝对静止点不完全重叠时, 也就是相对重叠或者叫擦肩而过时, 表现为不闭合圆周运动。基本空间是顺时针和逆时针两种不做闭和的旋转运动产生的, 这时它的表现为旋转的一个面, 它就是量子。它是一个旋转的平面场, 它是由众多的元做流体运动形成的, 它形成一个独立空间, 它

里面的元与它外面的元的大小是不一样的，它里面有无数个元，但是量子单独一个面对外的场效应却是跟量子外的元一样的，它是一个相对的平面，它有相对的厚度，没有绝对的厚度，也可以说绝对厚度为0。

它有正反两个面，分别具有顺时针，逆时针两个方向的运动。两面分别有一个顺时针扭力和一个逆时针扭力，这两个扭力分别指向两个相反的方向，量子同时具有引力和斥力，它是一个扭力场，量子不同的转速表现出不同的场，正常转速的量子只表现出引力场。

量子存在三环，从中心0点，运动速度从0加速到最大值的加速环区，这个区域场的密度最低，在这个区里产生斥力。再往外是高压区，也可叫压力环区，在这里转速及线速度达到最快。再往外是线速和转速递减环区，在这个区里产生引力。引力和斥力共同作用于压力环区，力的方向正好同压力环运动方向相同，这就更促进了压力环的运动，同时也提高了压力环的压力。量子存在五个区：中心静止点、斥力区、压力环区、引力区、边缘区。量子存在两个面，每个面都存在五个区，所以量子共形成十个区间。

量子外围受到压力会转为压力环的动力，外围受到阻力会使线速度减速，从而转为引力，会转到压力环上。遇到加热，会提高运动速度，使从量子中心静止点开始的运动提速更快，运动速度更快，从而提高内环的斥力，会转到压力环上，从而提高压力环的转速，同时内环半径加大，同时外环线速度递减会变慢，从而使场的扩张更晚结束，从而使场的半径加大，从而使量子的体积变大，从而使整个场的体积变大，这就是热胀冷缩的缘故。由于线速度递减变慢，导致引力有所下降，同时线速度高使场转速更高，导致场与场之间的碰撞力加大，相互之间的引力变小，所以高温物体内部粒子运动更活跃，更易变为流体或气体，同时流体和气体更易出现分散。它们中的粒子自身能量更大，自身转速更高。

场的体积虽然增大，但是场的密度却有所下降，因为引力下降，所以整个场的质量变化不大，一个低温物体加热到高温，它的质量有极小的增加，因为增加的能量同量子自身的能量悬殊太大，可以说微乎其微，所以质量并没有明显变化。量子很易吸收能量，当转速提高到一定程度时，会通过波把能量向外传递出去，使自身能量与外界维持一个平衡，从而维持自身的运动。

量子存在两极，顺时针旋转的面设为正极的话，逆时针旋转的面就为负极。它们分别是两个运动方向相反的扭力，一个顺时针扭力和一个逆时针扭力。量子这个平面场整体转速，从高到低分别传递出不同的能量波，依次是射线，光，电、力。常态量子不对外传递光、电、力，它对外没有能量传递，它与周围场的转速同速，这就像两辆同向运动的汽车，速度一样时，相对静止，相对之间没有能量存在，它受周围场的影响较大，会改变自身的转速，转速一旦改变，与周围场的转速一旦不同，它就会对外表现出能量传递，要么放出能量，要么吸收能量，直到与周围场达成平衡。量子具有引力，多个量子杂乱无章的排列在一起，我们传统定义的真空是没有原子的真空，它里面充满了量子以及其它更小的夸克、中微子类。还有一种真空里面没有量子，只有中微子、夸克类，这种真空是介于传统定义的真空与绝对真空之间的，绝对真空就是绝对静止的虚，是一切都不存在的。

12、量子链：

在外力作用下量子会出现同轴旋转，异极相吸，量子的自旋运动方向同向，相互之间没有摩擦。同极靠在一起相斥，但是斥力远远小于相互之间的引力，量子的自旋运动方向相反，相互之间有摩擦，这就导致量子各自转速出现波动，两个量子不断的碰触又分开，又碰触。摩擦释放的能量又被量子各自吸收，连接链条出现开、合震动，使原子的场出现不稳定，出现脉动的能量释放，这就是原子的同位素形成的原因。相邻两个量子旋转同向，相互之间就没有摩擦，相互作用为0，相邻两个量子旋转逆向，相互之间就有摩擦，就有相对的运动，相互作用就可以用1表示，那么两个量子靠在一起就可以传递出0或1的信息，多个量子靠在一起形成的量子链就传递出与计算机信息链正好一样的信息，所以计算机的信息链就是由量子链构成的。它是由于变化的电流对场产生作用，使场中的量子按一定的顺序形成排列，就形成了量子链，它就是计算机的信息链，量子没有绝对的厚度，所以量子链也没有绝对的厚度，所以量子链基本不占用空间。我们大脑的信息链也是由量子链构成的，它是由产生各种触觉的能量，通过触觉组织转为生物电，再通过神经传递到大脑，这些生物电的波动使大脑中的量子按一定顺序排列，就形成了量子链，形成了大脑的信息链，只是大脑的解码器和电脑的解码器不同罢了，如果电脑与人脑解码器能够同步，就可以制造出生物电脑，那我们就可以同电脑资源共享，同时人脑可以嫁接生物电脑，那人就可以成为超人了。

量子是由5个基本点构成的，分别是静止点，无限小点，无限大点，无限大点与静止点的近乎重叠点，无限大点与无限小点的近乎重叠点。它们当中只有静止点是绝对点，其它的都是相对点。近乎重叠点就是相对重叠点。

这5个点分别用a、b、c、d、e、表示，拿5个同样大小的小球来做实验：a、b、c、3个球放在一起，相互之间可以紧密相连，再加一个d进去，相互之间也可以紧密相连，再加e进去，就不一样了，不管怎么调整，始终有两个球之间的距离大于其它球相互之间的距离。可以这样表示： $ab=ac=ad=ae=bc=bd=be=cd=ce < de$ （正好10个区段）。正是由于这种距离的不相等，从而导致了力场的失衡。从而导致了力的产生，从而产生了运动。运动的动力来自这个空间本身，运动又产生了这个

空间。这个空间具有 10 个区间。量子存在运动方向相反的两个面，存在内环的斥力与外环的引力，它们的方向也相反，它还存在中间的静止点，所以说量子中也存在对立，它同时存在中间的静止点。

空间是相对与绝对并存的，它存在中间的静止点和两端的对立点，它相对的存在，绝对的不存在，它只存在相对的大小，它的绝对大小为 0，就是不存在。

13、电子、质子、中子、反粒子、反物质：

当量子场内各点的运动轨迹偏向平面上方或下方时，量子表现为正电子或反电子。它不是传统定义电子。电子转速越高，场内各点的运动轨迹越远离平面而更居于平面上方或下方，这时电子的电压越高，波像越高，波长越短，它的外形是一个凹片形。

正电子场内点的运动轨迹更居于顺时针旋转的那个面的上方。这时凸面表现出正电荷，凹面表现出负电荷，它像一个碗，碗口朝上，它表现出一个顺时针扭力。反电子场内点的运动轨迹更居于逆时针旋转的那个面的上方，这时凸面表现为反正电荷，凹面表现反负电荷，它也像一个碗，碗口朝下，它表现出一个逆时针扭力。电子的转速可以由低到高，转速太高就会传递出阴极射线，把能量传递出去，它对外传导的能量波的锋面是一个边缘在后中心在前的从中心到外围转速递减的凸面，别的能量波（射线、光、）对外传导的波的锋面也是一个边缘在后中心在前的从中心到外围转速递减的凸面，它们的不同之处在于转速不同，电波转速相对更低一些，它不会发光，只能是放出阴极射线。电子转速越高，电压越高，正极面越凸，半径越小。负极面始终是一个漩涡，就像水流形成的漩涡一样，物体会被漩涡吸进去，这是由于引力造成的，所以负极面只会吸收能量，使能量流向正极面运动，同时使电子始终向正极方运动，电子的电压越高，它向正极面运动的速度越高。

当电子的正、负电极相遇时，电子旋转运动方向同向，电子正极面是凸面，负极面是凹面，凸面与凹面可以合在一起，如果转速相等，两个面的弧度也一样，电压也相等，则电子相互之间没有电压，就不会放电。转速高的电子正极面更凸，电子的中心更在前方，电子追赶不上比它转速更高的电子，它只能追赶上转速比它低的电子。遇到比它转速更低的电子时，就会出现中心转速降低，使电子外围转速相对提高，使电子场内的线速度递减变慢，使场的半径突然加大，从而对外做功，释放能量。电子释放能量后，自身场重新达成一种平衡，电子最后衰变为量子。

电子同极相遇时，能量都集中在正极面，能量的运动方向也是向正极面运动，正极面都是凸面，这就使两个凸面一碰马上就分开了，就像两个针尖难以碰在一起一样，更何况是两个高速旋转的针尖。电子负极与负极是不能相遇的，因为大家都在向正极方运动，所以两个电子负极是不会碰在一起的。正反电子相遇会相互产生摩擦，也会释放能量，它们相遇于一般的电子相遇基本一样，只是摩擦更大一些，释放的能量更多。

带静电的物体会吸引不导电的物体是因为带静电的物体释放出的电波使不导电物体表面上的原子或量子的中心转速突然提高，使从中心到外围转速递减加剧，使引力加大，当静电消失后，引力恢复正常，也就不再吸引物体了。而导电物体可以把电波传导出去，不会改变自身场的引力平衡，所以不会被吸引。

当量子的一个面受到外力摩擦时，会使面上各点的运动轨迹发生改变，会使运动轨迹更偏向平面上方或下方，使量子外形变成一个凹面，这就导致电子的产生，这就是摩擦起电的原因。众多的电子同向排列形成直流电源，同向排列的电子数量越多，电流越大，同向排列的电子转速越高，电源的电压越高。

一般的量子的两个相对重叠点同时在平面的上方和下方，它们近乎在一个平面上，也可以说相对在一个平面上。标准量子就是一个相对的平面，量子是一个标准的平面空间。量子转速越高，运动轨迹越远离平面而更居于上方和下方，这时量子表现为光子，光子外形就像一个饼状，不过饼的中心部是凹进去的，边缘很薄，从边缘往里就稍微厚点了。转速再高就构成质子，质子外形跟光子相似，只是整个的更厚，它更加表现出粒像，同时更表现出波像。转速再高就构成中子，它厚度更大，外形近乎成球形，球的两极分别有一个旋涡，它更加表现出粒像，也更表现出波像。质子、中子都比光子转速更高，它们都是放射源，都对外放射出射线，射线也是一种波，比光波转速更高。光子、质子和中子都具有粒像和波像，都有两极。光子不带电荷，因为能量都转为光波传递出去了，同时它的自旋运动轨迹离开平面很少，基本达不到电子运行轨迹离开平面的状况，所以不表现电荷。质子转速更高，它的自旋运动轨迹离开平面很多，达到电子运行轨迹离开平面的状况，所以它表现出电荷。但是它的突出部分的半径较小，同时它的边缘往里一点的突出部分，跟电子的凹进去的面正好相合，一个凹面与一个凸面正好相合，电子的凹面显示负电荷，所以质子正好与电子的凸面显示的电荷一样，所以质子带正电荷，质子的两个面都是凸的，所以它只表现正电荷。

中子转速更高，它放出强射线，它把能量完全带走了，所以中子不表现电荷。光子、质子、中子都不稳定，都会衰变为量子，光子最快，它不是放射源，只是光源，因为它的转速相对很低。质子相对转速更高，它放出比光波转速更高的射线，中子的转速更高，放出的射线更强，它具有的能量更大，所以衰变更慢，中子首先衰变为质子，再衰变为光子，最后衰变为量子。中子、质子、衰变过程中都先放出射线，最后放出光。中子可以称为亚原子，但是它不是原子，它的场不具有立面扭力，只有一个上下螺旋状的平面扭力，它没有相交点。

当运动轨迹越过平面上方或下方的任何一个极点时,表现为正、反粒子,正、反物质就是它们构成的。它由6个点构成,分别是:静止点、无限小点、无限大点、无限大点与静止点的相对重叠点、无限大点与无限小点的相对重叠点、平面上方或下方的极点(在量子自转轴上)。它的外形像一个鸡蛋形,在它的鸡蛋形钝面的旋涡直径较大,对外基本是吸收能量,而鸡蛋形的尖面没有旋涡,表面更凸,对外传递能量,所以它表现出单极性,它表现为正粒子或反粒子,它比中子相对稳定一些。它的场的上下螺旋状平面扭力在平面上方或下方有交点。正、反粒子可以由单个或多个量子重叠在一起构成,因为它的扭力相交使它自身的场的引力出现相交,就跟绳子相交一样,可以把多个量子拧合在一起,只是这个拧在一起的绳扣只有一个交叉,所以不能形成绳子,所以它的场不稳定,所以正、反粒子也会衰变,会逐渐衰变为量子,它可以称为亚立体空间。正、反粒子相遇同正、负电子相遇,最后变为两个或多个量子,释放更多的能量,会变为电子,最后又变为量子。电子,正、反粒子它们都表现出正或反的单极性,可以统称为单极粒子,它们都不稳定。

量子、电子、光子、质子可以统称为平面空间。中子或称亚原子、正、反粒子可以统称为亚立体空间。它们可以看成是一个或多个量子摆动或震动或同时摆动加转动加震动构成的。量子吸收了摆动或震动等的能量从而提高了自身的转速,使量子转速更高。

14、原子、等离子、同位素、放射性元素:

当运动轨迹分别越过平面上方和下方的极点时,表现为原子。它由7个点构成,分别是:静止点、无限小点、无限大点、无限大点与静止点的相对重叠点、无限大点与无限小点的相对重叠点、上极点、下极点,它是由量子作立面旋转构成的。它由平面扭力和立面扭力所组成的组和扭力场构成,它的外形是一个球形,它的立面扭力和单个量子的平面扭力是基本相等的,它们都来自宇宙场的旋转扭力,宇宙场创造了它,给了它最初的动力,它与周围的场同步运动。

原子的原子量基本就是构成原子的量子数,1个量子立面旋转就构成氢原子,它是正球形,多个量子重叠后同轴旋转形成量子链,同时作立面旋转就构成高原子量的元素原子,原子的立面旋转力始终基本等于一个量子的平面旋转力,它来自宇宙的自转扭力,原子就是众多的元做流体运动形成的立体场,原子有磁场,立面旋转轴就是它的磁场两极。我们传统的原子理论是不对的,传统理论中的电子是根本不存在的,他那种理论所构成的场是不牢固的,可以说漏洞百出,那种原子模型全是臆想,谁也没有真正看到过原子的内部结构。原子并不是由原子核和核外电子共同构成的,传统理论中的电子事实上是原子表面的旋涡,因为原子存在立面旋转扭力和平面旋转扭力,它们共同作用在原子表面形成旋涡。旋涡都是原子场内众多的元做流体运动形成的,旋涡都具有向原子内的吸力,分子的形成与旋涡有很大关系,旋涡的转速都很高,达到电子的转速,同时旋涡的对外作用面是凹进去的,这就使它具有电子负极的特性。电流就是能量流,能量流都是从旋涡进去,方向始终朝向原子核,这就使原子表面表现出负电,由于电流方向指向荷区,这就使原子的中心核区表现出正电,这就像电池的电极,电流在电池中运动是从负极向正极运动,在电池外的电路中才是从正极向负极运动。旋涡的数量以及分布随量子数量的增加数量更多,分布也各有深浅,这就使我们得出电子数量、电子云以及原子结构的错误概念。原子在不同的化合物以及不同的场中表现出不同的电价更充分的说明了传统理论中的电子就是原子表面的旋涡。原子里面只有量子,所谓的质子、中子在原子核里面是不存在的。原子核就是量子的中心环区立面旋转产生的球体,从这个核区往外转速在递减,从而使原子形成了一个稳定的场。原子里面的各个元的运动轨迹是很复杂的螺旋运动,它的量子都具有上下螺旋平面扭力,并且在平面的上方和下方各有交点,它的扭力相交使它自身的场的引力出现相交,就跟绳子相交一样,可以把多个量子拧合在一起。这个拧在一起的绳扣有两个交叉,就形成绳子了,所以它的场很稳定。

组成原子的量子数量越多,它的平面扭力越大,越大于立面扭力,原子外形越趋向椭圆形,相对体积更小,所以比重更大。比如黄金,它的立面旋转轴与平面旋转轴的比例应该有一定的比例,这个比例还需求证,总之它的外形可以使原子之间排列更加紧凑,互相之间更加没有空隙,所以黄金可以打制成很薄的金箔。这种排列紧凑可以使别的元素更加不易进入,这种比例使它自身的场的结构也更加稳定,对外围场的作用很平滑,导致与别的元素结合成的分子结构更不稳定,也就是说更不易构成分子,所以更加不易同别的元素发生化学反应,化学性质更加稳定。但是随着原子量的更高或更低,原子外形更加椭圆化或圆球化,场的稳定性会更差,对外围场表现就更活跃,就更易与别的元素原子结合,所以化学性相对开始更不稳定。不同的球体比例与大小,构成了场的不同的密度、引力以及对外的不同的平滑性,这就构成了不同的整体场结构,从而使各种元素表现出不同的物理、化学特性,以及相互之间的不同的结合性。

我们的元素周期表很不全面,应该还有更多的元素,以及它们的同位素。我们所知的很多重元素并不是元素本身,而是元素的同位素,同位素具有放射性。氢元素有4个量子构成,同向排列的就构成氦原子,其余的还有5种排列方式:用1表示顺时针旋转面在左的量子,用2表示顺时针旋转面在右的量子,会出现1212、1222、1211、1122、1221、1111、六种排列,其中1111是氢原子的排列,其它5种是同位素的排列,所以氢原子有5种同位素。同位素不稳定是因为相邻的两个量子旋转方向相反导致相互摩擦,摩擦释放的能量又被量子各自吸收,连接链条出现开、合震动,使原子的场出现不稳定,出现脉动的能量释放,这就是原子的同位素形成的原因。高原子量元素因为量子数更多,众多

的量子更不易形成同向排列，所以有更多的同位素。氢没有同位素，氘应该是第二号元素，它不是氢的同位素，它自己还有一个同位素，它的量子排列是：11，它的同位素是：12。同理：氚也不是氢的同位素，氚应该是第三号元素，它因为有三个量子构成，有一个量子夹在量子链中间，所以它本身不稳定，是一种放射性元素。它还有两个同位素，它的量子排列是：111，它的同位素是：121、112。氦应该是第四号元素，氦与锂之间还有一种元素，它本身也不稳定，也是一种放射性元素，它还有 12121、12122、12222、11211、11121、11221、11222 七种同位素。以此类推，更高原子量的元素会有更多的同位素。从氢到铀 238 应该有 238 种元素，它们中的单数原子量的元素都是由单数量子构成的，它们都是放射性元素。各种元素的同位素就太多了，这需要一一计算，可以按上面的方法计算一下。用这些元素以及同位素可以生成更多的新材料，相信材料科学前景无限广阔，世界会变的无限精彩。

放射性元素外形近乎成一直线，它的平面扭力和立面扭力近乎平衡，它的结构更加不稳定，物理性很不稳定，很易衰变，它的放射性就是这样造成的，核裂变反应也正是利用这一点造成的。自然衰变的原子就像燃烧的香烟，能量从原子的两头不断流失，这些能量来自量子链中最中间的一个或一对量子，它或它们处在最中心，原子的两极就在它或它们的边缘上，它或它们被两边的量子不断挤压，能量不断的从自己的边缘流失出去，最后就消失掉了。这也是铀 235、钚 239 更具放射性的原因，因为它们的量子数都是单数，都存在一个处在中间的量子。它的放射性是由于两极近乎成点状，同时在高速旋转，导致从两极向外传递出前端很凸的螺旋波，这种波与中子向外传递的波很相似，只是比中子传递出来的波的转速稍低一点，它同样也是射线波。铀 238 的原子两极是由两个量子的边缘构成的，相对于钚 239 的两极更粗，它们的转速基本相等，所以钚 239 传递出来的波的前端更尖，具有更强的穿透力，它的量子链的中间量子的两边的量子数最多，对中间量子的挤压最强，所与释放的能量最快，它的衰变也最快，所以钚 239 具有更强的放射性。除了氢原子外，单数量子都不能构成稳定的原子，也就是单数原子量的元素更不稳定，它们都是放射性元素，它们很难长期存在。氢原子虽然是单数量子，但是两端没有量子挤压，同时原子外形又是近乎正球形，所以它不会散失能量，它也就不是放射性元素。氦原子外形在放射性元素里边相对最圆，原子两极更钝，原子中的量子链中间的量子的两端分别只有一个量子，对它的挤压更小，所以氦原子的放射性最弱。

当达到核反应的临界点时，原子外形近乎成一条直线，同时量子自旋轨迹也成极度椭圆化，导致不能表现扭力，原子表面的旋涡也就不存在了，导致原子不表现电荷，这就使我们产生错觉，认为电子脱离了原子，其实传统理论中的电子是根本不存在的，我们称它为等离子也是一种错误的描述。

15、分子、化学反应：

多个原子合在一起构成分子，由于各种原子的场的外形不一样，导致各自的场的效应不一样，密度也不一样，引力也不一样，从而导致各种分子的产生，它们分别具有不同的物理化学特性。外部环境的不同又可产生不同的分子，相同的分子在不同的环境中表现出不同的物理化学性。不同的分子又可组成不同的整体场结构，从而产生不同的材料，产生不同的混合物，构成了我们的多彩世界。所有这一切都是在引力的作用下合在一起的，引力来自场中的每一个粒子，小到夸克、中微子、量子，大到原子、分子、再到整个场。

化学反应的释放能量或吸收能量，是因为各个场在做自我运动速度调整，使整个分子形成的场与周围的场的运动速度达成一个新的平衡。随着温度的变化，各个原子的场的运动速度也在变化，从而打乱了原来的运动速度平衡，当突破各自的临界值时，各种原子的场会重新调整重新组合从而达成一种新的运动速度平衡。化学反应就是原子的场的运动速度调整以及重新组合，这种调整与组合都是为了达成一个与周围场的运动速度平衡。催化剂的作用就是打乱了原来的场的运动速度平衡，使各种元素的场重新调整，从而促进了化学反应。化学反应就是运动速度调整，就是各个运动的运动速度的同速调整，只有同速，相互之间才不存在相互的能量，才不会发生相互之间的能量传递。

水分子中的氢原子与氢分子中的氢原子以及单个的氢原子，它们的场的外形以及质量是不一样的，表现在它的原子量有很小的差别，这个质量区别值的大小与原子自身的总质量值相比较，是微乎其微的，所以它们的物理性基本一样。化学反应就是各种原子相互结合形成新的场，形成过程中各个场的速度与周围场的速度达成平衡，这个过程中速度调整就必然伴随着能量传递，伴随着众多的元的排出或吸收，随着元的调整使各个场相互之间达成平衡。

16、空间结构、数学来源与空间、物理是数学的基础、模糊数学、多维空间：

原子是一个完整的立体空间，它是由 7 个点构成的。其中有一个绝对静止点 0，它就是球心。其它 6 个点分别在它的周围，我们分别用上、下、左、右、前、后表示，这个球同时以上下轴、左右轴、前后轴为旋转轴做旋转运动，那么球心会受到来自各个方向的离心力，就会产生一个绝对真空点，它也是一个绝对静止点。原子自身的运动中，设上下轴为立面旋转，则左右、前后轴同在一个平面上，平面又是一个整体场，随着平面的转动，左右轴、前后轴不断发生着位置互换，从而实现了三条轴的同时转动，这三条轴的旋转产生了三个扭力，这三个扭力构成了一个组合扭力场，这就是我们所处的局部空间是三维空间的根本原因。这三个扭力中，前后轴、左右轴旋转产生的扭力之和与上下轴旋转产生的扭力是基本相等的。

这三条轴把这个球分成了 8 个区间，也可以说是 8 个空间，这就产生了 8。（一个西瓜三刀下去可

以分成8块)。

这8个空间共同相交于中心一点,它同时具有其它八个空间的一点,并且这八个点重叠为一点,这就是九宫区,这就产生了9。

九宫区包围着球心0点,1这个元点与0点也几乎同为一点,所以说1,9这两个点有重叠之处,因为两个点都是奇点,所以应该是相对重叠,也可以说 $1 \approx 9$,前面我们已经得出 $1 \approx 0$,所以可得出 $0 \approx 1 \approx 9$ 。它们分别代表虚(0)、无限小(1)、无限大(9)。所以: $0 \approx$ 无限小 \approx 无限大。同时又:极小=0=极大=不存在。这就是物极必反的道理。

现在我们可以这样看:三维空间可以分成10个区间,8个一般区间,一个九宫区,再加球心绝对静止区正好是10个区间。这就是数学选择10进位的根本原因。不同的空间结构都由不同数的结构点构成:闭合圆周运动(最基本的运动)产生了1;正反或阴阳(对立)产生了2;直线运动(能量)产生了3;亚空间(元)产生了4;平面空间(量子)产生了5;亚立体空间(正、反物质)产生了6;立体空间(原子)产生了7;空间的外围转速递减区产生了8;中心的高压区产生了9;中心的绝对静止(虚)产生了0;完整立体空间由7个基本点构成,7相对更完美一些,这就是为什么一星期选择7天,伤口逾和大约7天,音符用7个,7言诗顺口,人生7窍,自然光由七色光组成等等的原因,就是我们的汉语拼音中的发音也不是简单的4声调,在相邻的声调之间还有一个次声调,它们共同构成了汉语拼音的7个声调,它们经常变化组合才使我们的语调变得更加圆润,语音变得更加流畅。

1和4有相似之处,都代表无限小的元,所以可以表示为: $1 \approx 4$;又 $1 \approx 9$; $1+4+4=9$;所以 $1+1+1 \approx 9$;又 $1+1+1=3$;所以 $3 \approx 9$;又 $1+4=5$; $1+1=2$;所以 $5 \approx 2$; $1+1 \approx 5$;这样算到最后,所有的数都会大约相等,都会约等于0, $1 \approx 2 \approx 3 \approx 4 \approx 5 \approx 6 \approx 7 \approx 8 \approx 9 \approx 0$,这有待数学家去求证,这些似乎不合逻辑的数学算法,在多维空间里是成立的,三维空间里只存在 $0 \approx 1 \approx 9$,多维空间里却是什么都成立,什么都不存在,根据物极必反的原理,它也是什么都存在的。多维空间就是虚,它是由三维空间无数次的组合形成的,是无数维的空间,这种组合并不是单一的叠加,是一种复杂的内外叠加,前后叠加,你的中心有我,我的中心有你,这就构成了无限小点、静止点、无限大点的绝对重叠,使整体化为了虚的0,这些在后面的宇宙中再讲。一切只能相对的存在于相对的空间里,这个相对的空间又存在于一个一切都不存在的同时也是什么都存在的绝对空间里,空间是相对与绝对并存的,一切都存在矛盾又存在相和,即相生又相克。

17、金字塔之秘以及超光速能量流:

我们如果把上、下、左、右、前、后这六个点连接起来,就会构成一个由两个底面是四边形的金字塔合在一起形成的六角体,这个六角体的体积与整个正球体的体积的比例基本上是黄金分割的比例,它只占黄金分割中小的那一部分,外围分出的部分占大的一部分。

埃及金字塔正好是六角体的一半,它的底边正好在地面上,可以将来自地球内部的能量更多地接收,再通过塔尖发射出去,这种六角体我们在前面的元中也讲过,它可以化为能量,可以产生出脉动的能量,可以在塔内产生出脉动的能量流,这种能量流可以改变元的运动,进而改变物质内部的运动,改变物质的各种物理、化学性,这种能量流是检测不到的,它是由作用于中微子、夸克类的力带动中微子、夸克类运动形成的能量流,塔内的几何结构使能量流不断地从塔底向塔尖运动,这是由于场内的各种粒子运动引起的,场内的各种粒子都在各自运动,粒子受场内各种力的作用会向场的最薄弱的区域运动,从而使场达成一种平衡,物质一般都会凝聚成球形,液体一般会凝聚成滴,比如水会凝聚成水滴,气体会凝聚成团,比如云团,如果没有外力作用的话它们都会凝聚成球形,星球就是最好的例证。这一切都是由于场的引力的平衡作用,塔内的几何结构使这种平衡出现一个最大的不平衡区,它就是塔尖区域,这个区域始终是场的最薄弱区域,这就使各种能量都向塔尖区运动,同时各种粒子也向塔尖区运动,由于原子受到的凝聚引力较大,所以它们更不易运动到塔尖区域,而元、中微子、夸克类基本不受引力的影响,所以它们可以大量的进入塔尖区域,塔内就像一个过滤器,可以将原子与元、中微子、夸克类分开,中微子、夸克类就是单个或多个元叠加构成的,它们随时会分成单个的元,元受到能量流的影响就会从塔尖流出,元是在场中到处存在的,它是空间最小的单位,它是介于虚和实之间的,任何场都是不能阻挡它运动的,塔尖的材料也是一个场,它不会阻挡由元形成的能量流。埃及金字塔可以从塔尖发射出由元构成的脉动的能量流,这种能量流可以不受任何场的阻挡,所以可以传递得很远,同时也传递得很快。我们目前还不知道怎样监测到这种能量流,这种能量流就是神秘的金字塔能。这种能量流的速度要大大超过光波等的速度,是超光速的,是光速的无数倍,这取决于能量源具有的能量大小。我们可以用它取代波的信息传递作用。只需要建立一个全新的发射装置和一个接收装置即可,发射装置可以用金字塔形的发射帽来取代发射天线,脉动的电磁波在发射帽的作用下就会从金字塔式发射帽尖部发射出由元构成的脉动的能量流,接收装置也可以做成一个金字塔形的锅状接收器,要将塔底朝前,我们在塔尖下面横上一条超导电线,电流穿过导线时受到来自塔尖的由元构成的能量流的作用时,会使电流发生轻微的波动,对电流的处理即可完成对信息的处理。金字塔也许就是外星人建立的信号源,也许是他们宇宙航行的导航系统,或许是他们寻找地球的导航灯塔。猜想:地球上众多的金字塔中大部分都是人类仿造的,只有极少数的巨型金字塔是外星人建造的,古代的人们又利用它们,并把它们改建成了法老的陵墓。

18、黄金分割、圆周率、概念算法：

黄金分割的公式是： $(\sqrt{5}-1) \div 2$ ，我们可以这样理解：前面讲到量子的一个面有5个区间，量子是构建一切的基础的平面空间，它的一个面的平面场效应是5，平面的场效应用平方表示，所以我们将5开方即可求出场的尺度，1的任何次方还是1，任何次开方也还是1，所以我们设基本点元的尺度为1，元的所有概念都是1，它是一切的基础。我们用场的尺度与基本的尺度1比较，即5的开方减1即可得出场与外围基本点的尺度相差值的大小，这个相差值要被两等分才会使场与相邻的基本点的场平衡，所以我们再除以2，这样就可使场与相邻的基本点处于一种相互平衡了，这种分割方法正好求出了黄金分割值。

黄金分割值正好是量子的一个面的尺度与相邻的元的尺度相差值的一半，量子一个面的场效应与元是一样的，虽然场效应是一样的，但是它们的尺度不一样，这是因为量子是一个平面，元是一个脉动的四角体。正是这种尺度的差距才造成了量子的运动，才产生了量子。（后面再讲）

元的尺度与这个黄金分割值的比值正好是一个元的尺度再加上一个黄金分割值，元的尺度除以这个黄金分割值即： $1 \div 0.618 = 1.618$ ， $\therefore 1.618 \times 0.618 = 1$ ，也就是元的尺度加一个黄金分割值后再黄金分割即得出一个元的尺度。元的尺度减掉这个黄金分割值，即 $1 - 0.618$ 于黄金分割值的比值正好等于黄金分割值，即 $(1 - 0.618) \div 0.618 = 0.618$ ，也就是剩下的部分的值正好是黄金分割值的黄金分割值，这样分割就会使所有的分割按统一的比例分割下去，使元成为无限小，并且可以无限分割下去。元的尺度加上黄金分割值，即 $1 + 0.618$ 于黄金分割值的比值正好等于2加上黄金分割值，即 $(1 + 0.618) \div 0.618 = 2.618$ ，也就是合起来的部分的值正好是两个元的尺度加上黄金分割值，这样叠加就会使所有的叠加按统一的比例1无限叠加下去，就会制造第二个元，并且可以使这种制造无限延续下去。场只有沿着黄金分割值分割或叠加才会使场达成平衡的1，才会使场无限分割或叠加，并且按一定的比例1分割或叠加。平衡是最完美的，黄金分割使事物达成了这种完美，所以黄金分割是最完美的，黄金分割也是无处不在的。

这种计算方法可以称为概念算法，它是模糊数学的基础，它是建立在概念的基础上的，不是建立在数据基础上的，它所用的数据是一种模糊的数据概念，它的相等也是一种概念的相等，它与传统数学是两种不同的数学方法，也是两种不同的数学概念。

圆周率计算不出一个绝对数值的原因，是因为它本身就是一个直径相对于圆周的相对数值：直径的长度和圆周的长度是有差距的，它们存在相对，所以它们的比值是一个相对的概念，所以圆周率永远没有绝对值，它永远是一个相对值。

我们传统的圆周率的计算方法都脱离不开几何算法，传统几何学认为直线没有宽度是不对的，认为平面没有厚度也是不对的，如果没有宽度和厚度的话，直线、平面就都不存在了，这正是对绝对和相对的概念不清导致的错误。直线具有相对的宽度，平面也具有相对的厚度，直线的绝对宽度和平面的绝对厚度都为0。正是因为直线具有相对的宽度使得用几何方法计算出的圆周率存在一定的误差，误差并不是来自计算本身，而是来自计算方式的建立方法，这些计算方法使圆周率的数值偏小。圆周率准确的计算公式应该是 $\sqrt{5} \div \sqrt{0.5} = \sqrt{10}$ ，它得出的数值更精确，应该是真正的圆周率数值。量子是一个圆，是一个平面，它的一个面由5个区间构成，它的场效应可以用5表示，5开方即得出圆的尺度，也就是圆的周长的尺度，直径将平面分成了两半，将整个场分成两半，所以它的场效应就是二分之一，它的概念也是二分之一，所以我们将二分之一开方既得出直径的尺度，二分之一也就是0.5，所以将0.5开方即得出直径的尺度。所以 $\sqrt{5} \div \sqrt{0.5}$ 即得出圆周率的数值，它的数值就是 $\sqrt{10}$ ，即10的平方根。

圆周率的概念就是使直线形成一个以直线两端为边界的平面，这个平面形成10个区间，它才会形成一个圆，我们前面讲过量子存在两个面，每个面存在5个区间，所以量子整体就存在10个区间，量子是一个圆形场，也只有量子是一个圆形的平面场，所以圆周率的概念就是使直线形成一个以直线两端为边界的10个区间的平面场，所以它的概念就是10，它在场效应中的数值就是10，我们将10开方即可得出圆周率的数值。

一个平面都有正反两个相等的面，直线只有一半是做用于我们求的这个场，所以我们取直线的一半的平方即可求出直线对我们球的场的场效应，这个场效应再乘圆周率即可得出我们所求的场的场效应，也就是我们求的圆面积： πr^2 。

整个场的效应就是用直径的平方乘以圆周率，它是我们求出的圆面积的4倍，也就是说我们求出的这个场的一个面的场效应只占整个场的场效应的四分之一。由此我们也可以求出球体的表面积，它就是球体的直径的平方乘以圆周率，直径用R表示，半径用r表示：既可得出公式： πR^2 。 $\pi R^2 = \pi (2r)^2 = 4\pi r^2$ 。也就是4乘以圆周率再乘以（半径的平方）： $4\pi r^2$ 。

一个正球体从侧面看是一个圆，这个圆的平面场效应可以用 πr^2 表示，我们前面已经计算出圆的面积的场效应只占整个场的四分之一，所以 $\pi r^2 \div 4$ 即可得出构成这个圆形平面场的小圆的面积，它们再乘以半径即得出它们各自在球体内形成的体积。我们前面讲到球体是以三条自转轴同时旋转形成的，是由三个平面场三维叠加构成的，由此我们也可以得出这个圆球是由三个圆形平面场三维叠加构成的，球体是由三个这样的场构成的，由此我们得出球体的体积计算公式： $\pi \times r^2 \div 4 \times \pi \times 3 = 3$

$/4\pi r^3$ 。

任何数无限的开方后都会得1, 1的任何次方都是1, 1的任何次开方也都是1, 这说明任何空间无数维的分割后都会变成元, 元不管怎样叠加始终是元, 元不管怎样分割始终是元, 由此可知无数个的元无数次的叠加后还是形成一个元, 一个元却可以无数次的分割成众多的元, 这正反映了元可以无限分割成众多的元, 却不可无限叠加成一个更大的元。在相对的空间内元的大小是始终不变的。

十进制、十个数、黄金分割、圆周率、构成了数学的基础, 它们都来自空间本身, 它们的各种运算规律也反映了空间的运动规律, 用它们也记录了空间的运动。用物理学理论即可得出数学公式, 也可解释数学公式, 所以说物理学也是数学的基础。我们对圆的研究始终存在理论缺陷, 甚至对圆周率的计算也存在误区, 致使存在较大误差, 而圆周率的数值是一个非常重要的基础数学概念。这些都导致我们对圆周运动的研究存在理论缺陷, 使现代物理学无法更好的发展, 对很多东西都解释不了了, 一切似乎都找不到出路了。

二、能量波：能量就是运动, 它是一切存在的基础, 能量的传递有一个最基本的方式——能量波, 本章对基本的几种能量波作了根本的分析, 提出了全新的概念。

1、光、光速、射线:

光的传播并不是光子以光速运动, 而是光波以光速传递, 是一种波的震荡传递。如果光子以光速运动, 那么一切早就都被摧毁了, 如果是光子以光速运动, 它的冲力是巨大的, 跟中子弹的高速中子是一个道理, 一个光速运动的光子可以把地球打爆。光波是螺旋运动传递的波, 它的旋转半径很小, 所以看上去是一条直线, 它的转速也很高, 所以它传播的很远。这就像子弹的运动原理, 子弹转速越高打的越远。光的折射充分证实了光波的旋转, 这种旋转的扭力遇到一个来自一定方向的力时就会使旋转的光波产生改向, 不同转速的光的折射角是不一样的。由于旋转的螺旋对周围场的影响, 导致光波的扩散, 转速越高螺旋越细, 对周围场的影响越小, 锋面越凸, 光波越不宜散失能量, 光波越不宜扩散, 所以转速越高传播的越远。激光就是这样, 激光的转速极高, 波的锋面更凸, 所以传播的更远, 能量更强, 更能穿过许多一般的光波不能穿过的场。射线的转速更高, 锋面更凸, 所以传播的更远, 能量更强, 更能穿过许多光波不能穿过的场。光波转速越高波长越短, 锋面越凸。

光本身没有颜色, 它只具有不同的波长, 不同的转速, 不同的锋面的凸度, 我们的眼睛对光波的不同转速以及光波的不同波长以及光波的锋面凸度具有不同的分辨能力, 并把它颜色化, 所以我们看到各种颜色, 眼睛的这种分辨能力如果出现问题, 就会成为色盲, 同样我们的眼睛对一些转速更高或更低的光波不具有辨别能力, 所以我们看不到它们。射线我们看不到, 就像超声波我们听不到一样。同样红外线、紫外线、电波、磁波、微波我们也看不到, 就像我们听不到次声波一样。另外我们还有许多看不见的光, 它们转速不是更高就是更低, 我们的可见光只是一个很小的范围。不同波长的光的螺旋运动的转速不同, 它的锋面凸度也不一样, 导致它碰到一个斜面会出现不同的反射角, 这就好像一个不同转速以及大小的乒乓球碰到台面会有不同的反射角, 白光是由七种波长的光波混合组成的, 所以用三棱镜就可以把它们分开, 我们就看到七色光了。光的强度受光源光子的数量多少决定, 数量越多光波的强度越高。光波有两极性, 表现在它的方向性和直线传播性。光波具有扭力能和极小的冲力能, 光的照射会生热就是这些力转化为震动力。热能就是一个震动力的能, 热辐射就是一个震动力传递, 它是震荡传播, 上下左右前后作不规则震荡传播, 所以热能传播的很近。植物光合作用就是利用了光的螺旋扭力, 改变了分子场的螺旋运动平衡, 使二氧化碳和水反应生成碳水化合物, 同时释放氧气, 如果用高压电电解二氧化碳与水的溶液相信也会有同效, 会在正极生成氧气, 负极生成碳水化合物, 这要求极高的电压, 加入催化剂可以提高电解效果。也可以直接用高压电电解液态二氧化碳, 会生成碳和氧气。电解水生成氢和氧就是最好的例子说明。

光波的速度并不是不变的, 它受场的影响, 这跟声波的速度在水中和空气中不一样是一回事, 我们的光速不变论是一种错误, 这就像我们以前对声音的理解错误是一样的, 以前我们认为声速不可超越, 甚至认为超过了会出现生命危险, 想来很可笑。速度本来就是一个运动距离相对于时间的相对数值, 是表示一个物体相对于另一物体的运动快慢的, 站在不同的角度看运动的物体, 它的速度是不一样的。所谓的光速不变是不对的, 应该是我们所在的宇宙局部的场的速度不变, 构成这个场的最基本的元的脉动速度也不变, 随着处在宙场中的位置的改变, 场的速度也在改变, 构成这个场的最基本的元的脉动速度也在改变, 光在那个场中传播的话光的速度也就跟着改变了, 根本没有不变的事物, 只有绝对静止的虚, 也就是绝对的不存在才是不变的。

光的速度就是所处的场中的元的脉动速度, 元不但存在脉动频率, 同时存在介于圆周运动与直线运动之间的脉动, 这个脉动存在一个速度, 它就构成了光的速度, 光的运动不像其它的运动都需要逐渐的加速才会最终达到一定的速度, 它可以借助元的脉动直接达到光速, 这充分的证明了它是通过一种运动着的介质传递的, 这个介质就是构成场的最基本的脉动的元以及这个场, 这种传递就像接力赛跑一样。场内元的脉动速度形成了光的速度, 场的流体运动影响了光的运行轨迹, 场的凝聚态影响了光的传播距离。没有场的存在, 光波就不能传播, 光波在绝对真空中是不能传播的, 它的传播需要借助场的传递。光的传递受场的影响会发生弯曲, 这就是所谓的光的引力弯曲, 其实光的弯曲并不是引力造成的, 应该是场的运动造成的, 这是因为场的运动是一种复杂的螺旋流体运动, 光在通过流体传

递时受到流体运动的影响必然发生弯曲。

黑色物体的整体场的转速最低，光穿过它释放的能量也最多，也最不易穿透它，光照到黑色物体表面遇到的减速也最大，所以释放的能量也最多。水为什么透光呢？因为构成水的水分子的场具有很高的转速，可以接近光波传递需要的转速，所以它可以传播光，随着杂质的加入，使场的整体转速降低，水也就更不易传播光了。有的晶体为什么可以透光呢？晶体的结构使场的排列更加一致，同时使场中的一部分的转速与光波的转速接近，这些部分形成一条条通道，这些通道使光波可以在这种晶体中传播，这种晶体也就更透光了。而其它的固体因为分子排列结构很乱，使场形成一个杂乱的排列，构成固体的原子的场的转速相对很低，低于光波传递需要的转速，它们形成的整体场的转速也就低于光波传递需要的转速，光波的能量有限，所以一定强度的光波在有的固体中就不能传播，随着光波的加强，就可以透过这些物体，光波在穿透物体的过程中会释放能量。射线具有更高的转速，具有更强的能量，所以它可以穿透更多的物体，射线对生物体具有破坏性，是应为它的转速太高，对周围的场产生更多的能量传递，能量打乱了周围场的平衡，使构成场的组织结构遭到破坏。它的传播也需要借助场的传递。

2、电：

电波也是一种螺旋运动传递的波，它也具有两极性，表现为正负极性，它的传播也有方向性，这就构成了它的电流方向。它的螺旋运动转速比光波慢，波长也长一些，它的波的锋面也是凸的。转速越高，电压越高，波长越短，锋面越凸。构成空气的原子中的量子转速比较高，导致整个场的螺旋运动转速较高，一般电波的螺旋转速比这个场的转速低，所以电波不易在空气中传播。高压电波的转速接近空气场的转速，所以高压电波有时就会击穿空气。如果电压再高电极会发出更强的阴极射线，那时能量就会以射线的方式传递出去，这些射线的锋面更凸。

电流大小受电源电子同向排列的数量多少决定，电子数量越多电流越大。电波的异极放电同电子的异极放电。为什么快速放电会发光呢？因为放电释放出大量的热能，使场的转速提高，达到光子转速，这个场就会成为光源，随着场的温度的更高，场的转速会更高，光的强度会更高。这也是高温物体发光的原因，同时光波又带走了能量，温度极高就会放出强射线。电的传播也需要借助场的传递。

3、磁

磁波也是螺旋运动传递的波，它是原子立面旋转轴两端（原子的两极）对外作用产生的扭力波。它同时具有一个平面扭力和一个立面扭力，具有一个平面旋转与一个立面旋转，它比电波转速更低，它的波的锋面也是凸的，它的前端基本没有凹陷的旋涡，它具有两极性，它的传播具有方向性。它同极相斥，异极相吸，这是因为同极的磁波对在一起，锋面中心旋转方向相反，导致相互摩擦，这个摩擦力使磁波的中心减速，使场中从中心到外围的转速出现递增，表现出斥力，立面旋转同向，出现相互加速，使场中的从中心到外围转速递减变成了从中心到外围转速递增，也表现出斥力，从而使磁体的极区的磁场表现出斥力，这就使磁体表现出同极相斥，这时构成斥力的介质是磁波。

异极相吸，是因为磁波平面旋转方向相同，使相互加速，使从中心到外围的转速递减加剧，同时立面旋转方向却是逆向，使相互减速，导致立面旋转的从中心到外围转速递减加剧，导致场的引力加大，表现在磁极区磁场引力加大，就表现出异极相吸，这时构成引力的介质是磁波。

线圈切割磁场为什么会生电呢？首先要有一个外力，磁场使线圈的场的旋转与磁场同步，外力使螺旋波的运动轨迹发生偏移同时提高了场的旋转速度，这就产生出了电波，就表现出电了。如果外力的方向不能改变螺旋波的运行轨迹，不能使运行轨迹发生偏移，就不能产生电波，就不会生电。像一条导线平行于磁力线并且运动轨迹也平行于磁力线，就不会产生电。线圈通电后为什么会形成磁场呢？是因为线圈的缠绕，使电流的方向改变，使电波的螺旋运动轨迹发生改变，使运动发生摩擦，降低了场的转速，改变了场的螺旋运动的运动轨迹，同时使场中产生出一个立面旋转扭力，使线圈表现出磁性。磁性的强弱受磁体场的螺旋波的转速影响，转速越高磁性越强，再高就表现出强磁波了，它会把能量传递出去。它的锋面是凸的，所以更宜穿透物体，同时对物体的扭力传递面很大，所以对物体传递的能量很大。超强磁波因为转速太高，扭力太大，原子受磁场影响，磁场会同向，立面旋转轴会与磁波方向平行，原子立面旋转扭力会被磁波的扭力加大，可以把物体的原子外形变成饼状，原子之间的结构被打乱，物体就会被撕碎，成为一团等离子体。磁场强度同时受磁体的大小影响，磁体越大磁性越强，磁场也应该有一个磁压和磁流，磁波转速越高磁压越高，磁体越大磁流越大。在磁场中磁体是同向排列的，一般磁场有一个范围，是因为磁波的平面转速相对低，所以它传递的距离相对很近。在没有原子只有量子的空间里磁波不能传播，因为量子没有磁场，所以它们所形成的场不能传递磁波，它可以传递光波。磁的传播也需要借助场的传递。

3、电磁波：

电磁波就是提高了磁波的平面旋转速度，使它达到了光波的旋转速度，所以它传递得很远，同时它具有一个立面旋转，所以它与光波有了本质的区别，它可以不受方向限制，同时可以穿透更多的物体，同时我们的眼睛也不能看到它，这一切都是因为它具有一个立面旋转。电磁波的平面旋转速度越高，它的频率越高，传播的越远。超高频的超强磁流的电磁波的能量要超过强射线，它可以摧毁一切物质，超强 γ 射线有的就是超强电磁波，我们有时将射线与超强电磁波搞混淆了，有时也将电磁波与

光波搞混淆了，甚至将很多光波或射线都一概认为是电磁波了。它们是有本质区别的，就是电磁波同时具有平面旋转与立面旋转，光波或射线只有平面旋转。一般电磁波和光波或射线经常处于一种近似的状态，导致它们不好区分。电磁波的传播也需要借助场的传递。

4、声波：

声波是波浪前进的（蛇行前进），音频越高波幅越窄，由于波峰对周围场的影响，导致声波的扩散性很高，音频越高扩散性越低，传播的越远。超声波传的更远，次声波传的更近，同时次声波对周围的影响越大。声波不具有旋转运动，所以它的速度很低，传播的也很近。声波的传播也需要借助场的传递。

三、核反应、物质的凝聚态：核反应是构建一切的最基本的反应，它创造了各种物质，也创造了能量，也使物质和能量得以相互转化，核反应受场的影响，不同的场形成不同的物质凝聚态，物质的不同的凝聚态又形成不同的场，这就使物质形成各种不同的凝聚态和各种不同的场。

1、核裂变反应：

在核裂变反应中，首先对原子加热、加压，放射性元素铀 235 只要稍微加热，就可达到核反应的临界状态，因为它的量子数很多，导致平面扭力极大，量子受热更加大了量子所在的平面上的扭力，使原子外形更近乎成一条直线，它的平面扭力和立面扭力近乎失衡，这时用一个高能中子去轰击临界状态的原子，中子具有很大的平面扭力，这就更加大了原子的平面扭力，从而使它的平面扭力和立面扭力失衡，使外形近乎成一直线的原子向直线两端突然运动，同时具有一个极大的加速度，使原子中的量子的运动轨迹出现重叠摩擦，这就使量子的自身旋转运动出现减速，出现一个极大的减速度，这就释放出能量，也就是释放出众多的元。这种摩擦发生在直线两端，摩擦使两端部分逐渐消失，直线两端是锥形的，锥尖部分是由原子中的最中间量子构成的，所以中间量子会逐渐消失。当能量释放后，平面扭力和立面扭力又重新建立起一种平衡，直线向两端的运动就会停止，核反应就会结束。

核反应产生高热，使环境温度始终维持临界状态就会继续反应，就会发生链式反应。只要环境温度够高核裂变反应就会继续，所以说不光放射性重元素会发生核裂变反应，低原子量元素只要环境温度够高同样会发生核裂变反应，低原子量元素要求更高的温度环境。单数原子量的放射性元素都是单数量子，原子中的量子链中都有一个中间量子，原子构成的直线更尖，锥尖部分更易产生摩擦，摩擦面更大，所以更易散失能量。而双数原子量的原子具有双数量子，量子链的中间是一对量子，它的原子外形虽然也是一条直线，但是直线两端更粗，更不宜产生摩擦，摩擦面更小，所以更不宜释放出元，也就更不易散失能量，它更不宜产生核裂变反应。核裂变反应中并没有放出中子，而是由于核反应释放的能量使场的转速提高，使场内的量子转速提高，有的量子达到中子的转速时就变为中子了。同时这些中子随能量流快速移动，就构成了快中子，移动慢的就构成慢中子。快中子具有很大的冲击力，可以更好的打破临界状态的原子平衡，使原子产生核反应。

核裂变后原子成为一个低一个原子量的原子，同时消失掉一个量子。这个量子生成大量的元、中微子、夸克等，这些中微子类构成了能量流。这个过程中消失的是一个量子，它化为了众多的元，化为了能量，核裂变反应是量子消失化为能量的核反应。放射性元素的衰变是一个非常缓慢的核裂变反应过程，核裂变反应堆是一个相对较快的核裂变反应过程，原子弹是一个剧烈的核裂变反应过程。

如果能量缓慢释放，同时始终维持链式反应的环境，则量子会慢慢的一个一个消失，这就是地球或稍大或稍小一点的行星的球核部位的运行状态。它是地球的地热、火山喷发等的能量来源，这个能量与地球对外散失的能量正好达成一个平衡，才造成了今天地球的相对平稳的形态。

核反应产生高热，我们利用这个环境可以制造出更多的元素以及它们的同位素。我们的元素周期表很不全面，我们还有很多的未知元素，应该说无数种，我们可以用它们生成更多的化合物，生产出更多的新材料，相信世界会更精彩。

2、核聚变反应：

核聚变同样也是把低原子量元素加热加压到临界状态，这时它也表现出等离子态，这时原子外形也成一条直线状，直线具有可重叠性，这就使两个原子可以合为一个原子，这时一个原子中出现两个立面旋转扭力，受宇宙场的影响会释放掉一个，这个扭力会转到各个量子身上，这时原子内的平面扭力远远大于立面扭力，量子会自我调整，各自释放出部分元，释放出部分能量，从而达成一种新的平衡，这时直线向两端突然快速运动，这就使直线两端产生更大的摩擦，摩擦面更大，使量子自转的速度降的更快，这就使量子自旋运动具有一个更大的减速度，它就会释放出更多的元，释放出更大的能量，同时它的能量释放更快，释放出的元更多，所以质量变为能量的比率更高。而核裂变中场的温度与压力相对于核聚变中更低，与外界的温度压力差更小，释放出的元更少，所以能量对外释放相对缓慢。氦和氦聚合成 5 个量子的元素，但是外界条件不允许这种元素存在，所以氦和氦只能发生生成氦的核聚变反应，这个核聚变反应中同时释放一个量子的能量再加一个立面扭力的能量再加一部分量子自身能量调整释放的能量。所以核聚变中释放的能量远远大于核裂变中一个量子相对缓慢的释放的能量，核聚变是原子立面旋转消失化为能量再加多个量子消失化为能量再加多个量子自身能量调整释放的能量的核反应。氦和氦会聚变为氦元素，氦和氦会聚变为 6 个量子的元素，它是一种新元素。单数量子的元素在核聚变反应中由于外界条件使它们无法存在，原子中多出的单个量子都会化为能量。

3、核聚合反应:

高原子量元素因为它的量子数更多,平面扭力更大,外形更椭圆球化,所以更易达到核聚变的临界状态,但是前提是要有一个更大的压力,因为高原子量元素的量子数更多,它所形成的直线更粗,要重合在一起需要更大的压力,但是可以部分的重合,生成一个稍高一点原子量的元素。像铀 238 接受一个量子后生成钚 239 就是这样,但是这个过程没有立面扭力释放,也没有量子消失化为能量,所以没有发生聚变反应,只是量子自我调整释放了一点点能量,这就是各种元素形成的反应,我称它聚合反应。它是宇宙中最重要的一个核反应,它不是释放大量的能量而是产生新物质,它是构成一切的桥梁。它产生了各种元素,它使低原子量元素转为高原子量元素,从而能够产生核裂变反应,反应后又生成低原子量元素,又通过聚合反应生成高原子量元素,就这样周而复始的进行着,最后代换成的低原子量元素又可以发生核聚变反应,再生成高原子量元素,又循环上面的反应过程,最后把物质全部转为能量,同时这个过程中也生成各种元素。

低原子量元素需要更高的温度和压力才能生成高原子量的元素。高原子量元素却不用压力很大,比如铀 238 很容易就可以生成钚 239,钚 239 应该是一种新的元素,它大部分都是同位素,因为组成它的这么多的量子要实现同向排列很难,同时它具有单数量子,所以本身就是反射元素,外界条件更不利于它存在,所以它是强放射性元素,所以钚 239 会很容易发生核裂变反应。铀 238 是在地球内部很多的物质,它的同位素大部分都发生了核裂变反应。它本来也可以继续反应,但是随着地球内部的运动,它被抛出了反应区,由于它的相对稳定,最后才保留了下来。用它很容易生产出铀 235 以及钚 239。铀 235 和铀 237 应该分别都是一种新的元素,它们也有很多同位素,它们本身也是单数量子的放射性元素。铀 236 也应该是一种新元素。

4、氢原子的核裂变反应、核反应中物质是怎样化为能量的:

氢弹的爆炸并不完全是氘和氚的聚核反应,还有铀原子生成其它原子的反应。有的原子又同时发生裂变反应。氢弹爆炸是一个核聚变与核裂变同时发生的反应,所以它释放的能量巨大。我当时不知道氢弹的结构,只知道是用中心的原子弹爆炸点燃外层的氘和氚的核聚变反应,当时我想用铀 238 包裹氘和氚,利用核聚变反应再点燃铀 238 的核裂变反应不就可以大大提高核弹的能量当量了吗,我当时还很兴奋,以为自己发明出了比氢弹能量更大的核弹,结果上网一查氢弹的资料才知道三相弹早就有了,自己在感到失望的同时也感到高兴,它充分的证明了我的理论的正确性,试问如果三相弹没有的话,我岂不是设计出了三相弹。

超新星爆发就是在发生着氢原子的核裂变反应。氢原子如果温度够高的话也会变成一条直线,而直接发生核裂变反应,从而发生量子消失,而化为能量,它的反应过程更剧烈,它释放的能量更大,基本等于两个量子完全释放的能量,这个反应要求更高的条件。

能量与质量在核反应中相对守恒,核反应中物质只分解为数量有限的元、中微子、夸克类,也就是说没有完全变为能量,核反应所生成的元、中微子、夸克类数量越多,质量变为能量的比率越高。核反应中压力温度递减越快反应越剧烈,生成的元、中微子、夸克类数量越多,质量变为能量就越多,释放的能量也就越多。元、中微子、夸克类可以无限分割下去,所以质量化为能量的比例没有定值,无法计算一定质量的物质可以化为多少能量。所以能量、质量都是相对的概念。核裂变反应以及核聚变反应都是把物质转化为元、中微子、夸克类构成的能量流的反应,它们都伴随着量子的全部消失或部分消失,量子消失化为的元、中微子、夸克类的数量越多,释放出的能量越大,元、中微子、夸克类可以无限分割,分割数量没有极限,所以一定质量的物质转化为能量的多少也没有极限,没有定值。只能是在相对的条件相对数值的质量的物质转化为相对数值的能量。

5、强磁场作用下为什么难以实现核聚变反应:

强磁场作用下为什么难以实现核聚变反应,是因为原子的磁场两极就是原子的立面旋转轴的两端,强磁场使原子的立面转速提高,立面扭力增大,导致原子外形更加扁圆球化,表面的旋涡也变的很浅,直至平掉,同时它的量子自转轨迹成为极度椭圆,对外不能表现扭力,所以整个原子对外不表现电性,我们错把它当成了电子脱离了原子核,我们传统的等离子理论是错误的,在强磁场作用下的等离子体 and 高温下的等离子体是不一样的。强磁场作用下原子外形是扁球形或饼状甚至达到平面状,极点在饼的圆心部位。在高温下原子外形是更加椭圆球状甚至达到直线状,极点在线的两端。两条直线具有重叠性,相重叠会释放出立面扭力,从而发生核聚变反应。而两个平面虽然也具有重叠性,但是它们要实现重叠要求更高的条件,首先要求两个旋转的平面要同心,因为平面面积较大,所以要实现两个平面同心变得很难,这就是托可马克技术到现在难以实现核聚变反应的原因。强磁场作用下的原子与超低温作用下的原子外形有些相似,都是扁球形或饼状甚至达到平面状,使原子中的量子外围产生磨擦,使原子释放出元,释放能量,但是难以实现核裂变反应或核聚变反应,原子能量释放相对缓慢,强磁场可以使氢原子相对于其它元素更易释放能量,因为氢原子只有一个量子构成,它的平面扭力最小,只要对立面扭力稍微加大,就会打破平面扭力与立面扭力的平衡,当磁场达到一定强度时可以使氢原子发生近似于核裂变的反应,但是反应强度比核裂变反应要弱的多。

6、凝聚态:

导体的低温超导性是因为低温使量子转速降低,液氮的超导性就是因为低温使构成氮原子的本来

可以传递光波的量子的转速降低,使量子从中心到外围转速递减加剧,使量子场收缩,同时使立面扭力大于平面扭力,使原子形成一个扁圆球状或饼状,原子外形使原子之间更没有空隙,原子之间的交界处更小,几乎没有交界处,原子排列更加紧密,使整个场的密度更加一致,场中的每一处速度更加一致,使整个场近乎形成统一的均匀的一个场。电波在速度不一致的场中传播会与场发生能量传递,导致能量损耗,电波在一致的场中传播更加没有阻力,更没有能量损耗。整个场的螺旋运动转速更接近电波的螺旋运动转速,更易于电波的传导,这个场就形成了超导体。这样的场具有高度的一致性、均匀性、整体性、就像是一个整个的原子,它就是玻色——爱因斯坦凝聚态,它被称为物质的第五态,也可以称作物质的超低温状态。

氦的量子数只比氢多,氦液的温度又是最低的,导致氦液中氦的原子外形更不同于周围的原子外形,氦原子由于是单个量子的原子,它更易散失能量,使量子从中心到外围转速递减更快,使它比氢更易形成液体,氦原子具有两个量子,氦应该比氢更难以形成液体,液态氦应该比液态氢温度更低。液氦表现出许多奇特现象,像液氦的膜移动现象,也是一种超流现象,是因为在那个低温下,各种原子的外形都发生了变化,外形由椭圆球变成了正球或扁球或饼状。旋转轴的两极跟外围场的扭力也发生了变化,原子的电荷也发生了变化,各个场的效应都发生了变化,在那个温度下氦原子更加扁球化,球的旋转外延对外围的摩擦力更大,就像旋转的轮子,所以它会四处滚动,同时因为量子从中心到外围转速递减加剧,使原子相互之间的引力更大,在引力场的共同作用下就表现出奇特的膜移动现象。液氦不但是超导体,它也是超流体。

物质处于第五态时都会变成超导体,低原子量元素在低温下会形成第五态,高原子量元素难以形成第五态,只有在超低温下加强磁场才能形成第五态,很多高原子量的元素在超低温下会形成固体,这就要求用强磁场把它们分离,强磁场作用下还会使高原子量元素形成的第五态物质成为超流体。超低温状态的原子随着温度的不断下降能量逐渐释放,随着温度的继续降低,当达到绝对最低温度时原子就湮灭了,会化为众多的元。

超高温形成的线状外形的原子形成的等离子态,就是物质的超高温状态,它就是物质的第四态,物质在第四态下受到超高压就会发生核反应。常温下的物质形成气态、液态、固态称为物质的基本三态。

至于物质的第六态费米子凝聚态是高原子量的原子在超低温下形成固体结构,物质在超低温状态下受到磁场能量以及光波能量干扰,使局部原子的场与整体场的速度发生改变,因为场的局部不一致性,使它的结构不牢固,非常脆弱,很易碎。严格的讲第六态物质是高原子量元素在超低温下形成固体,固体没能被磁场分离,形成的一种介于超低温固体与第五态物质之间的一种物质态。

物质还有第七态,它是物质超高温状态下受到强磁场干扰形成的,它与超高温状态下的等离子态的区别是:原子不是线形状,它的立面旋转很快,使它的立面旋转扭力与平面旋转扭力达成平衡,它的原子外形基本与常温气态物质相似,只是原子具有更高的活性,它所形成的场具有更高的速度,这个场本身也是强射线源,这种射线对一切常态物质具有更大的能量传递,对生命体会产生致命的打击。如果同时伴随着超高压就会形成超固态或中子态,它就是白矮星或黑矮星的物质态,中子态与超固态的区别就是磁场更强,压力更大。

物质还有第八态,就是常温物质受到强磁场作用形成的等离子态,它的原子外形与超低温状态下的物质原子有些相似,只是原子立面旋转速度更高,它的立面旋转速度达到一定程度会使原子释放能量,如果温度始终不变,磁场强度逐渐加强,原子会不断的释放能量,直至原子消失。这个过程中温度一旦上升,原子的平面旋转扭力与立面旋转扭力就会达成一种新的平衡,原子就会停止释放能量,这就是托克马克技术不成功的根本原因,因为托克马克技术产生放电后,使原子所处的场的温度大幅上升,使达到能量释放状态的原子的平面旋转扭力与立面旋转扭力达成一种新的平衡,放电中的原子也就停止放电了,所以托克马克技术中出现放电后马上就停止放电了。

物质还存在第九态,它就是固体物质的结晶态,比如碳中的金刚石,它与石墨分别是碳元素固体状态下的两种不同的形态,物质在一定的条件都会形成结晶态,只要温度够低,任何元素都会形成固态,任何元素在它的固体状态下都会形成第九态物质,随着技术的进步我们会制造出更多的第九态物质,它们有的硬度会超过金刚石无数倍。第九态物质中很多物质处于固体与液体临界状态时就表现为液晶态。

前面所说的物质的九种态都是在场的速度稳定的情况下形成的物质态,还有一种是物质原子在场中受到巨大加速度或减速度形成的,它就是物质的第十态,它是物质原子处于动态形成的一种态,这种态的物质更易与周围场发生能量交换,原子本身更易发生核反应。

场的立面旋转存在巨大加速度时,使原子的立面旋转扭力相对与外围场变小,使原子的平面旋转扭力相对大于立面旋转扭力,会使原子形成线状外形,这种原子如果再突然受到高温高压影响就会发生核反应,强磁场可以提高原子的立面旋转速度,如果设计一个强磁场,同时在它的边缘紧挨着设计一个高温高压区,让原子快速穿过强磁场,并且马上离开强磁场进入高温高压区,就会使原子在高温高压区发生核反应,托克马克中的突然大量放电就是碰巧形成了这个过程,但是托克马克的设计却不能使这种过程不断发生。

如果场中的平面旋转存在巨大的加速度,就会使原子形成饼状外形,当达到一定强度时就会使原子发生能量释放,这种能量释放相对缓慢,跟前面提到的氢原子在强磁场作用下的能量释放有些相似,核裂变反应更多的释放出平面旋转扭力,使场中的平面旋转加速,使场中的平面旋转产生巨大的加速度,使场中的原子相对缓慢的释放出能量,随着能量释放使场中的温度提高,又使这种能量释放结束,所以核裂变不能使核反应变得更剧烈,核聚变反应中释放的是立面扭力,使场中的立面旋转加速,使场中的立面旋转产生巨大的加速度,这就使场中的原子更多的形成线状外形,它们更易产生核反应,所以氢弹可以点燃周围的铀 238 原子,使它们发生核反应,氢弹蘑菇云的外形与原子弹蘑菇云的外形有区别,正是因为它们各自场的平面旋转与立面旋转的速度比例有区别。

如果平面旋转与立面旋转都具有巨大的加速度,就会使原子中的量子从中心到外围转速递减变慢甚至消失,使量子分离,就会使原子发生剧烈的核反应,氢原子的核裂变反应释放出相等的平面扭力与立面扭力,所以与一般的核裂变反应不一样,它的反应更剧烈,超过核聚变反应强度。原子突然进入高温高压环境中,受到场中巨大加速度的影响就会发生剧烈的核反应。

场中的平面旋转存在减速度时与场中的立面旋转存在加速度时是一样的,场中的立面旋转存在减速度时与场中的平面旋转存在加速度时是一样的。场中的平面旋转与立面旋转都存在减速度时,原子会快速的释放能量,原子突然进入超低温环境就会快速的释放能量,释放的能量又会提高温度,所以能量释放不会太快速,不会发生核反应,温度达到绝对最低温度时原子就会湮灭掉,这个过程中不会发生剧烈的核反应,表现是无声无息的消失。

以上都是物质处于原子状态形成的凝聚态,还有一种物质都处于量子状态时形成的凝聚态,高密度、高压时形成了黑洞中的物质态,物质在黑洞口的吸积盘中全部化为了量子与能量流,低密度低压力时形成了常规的真空态。

还有一种由元、中微子或夸克形成的凝聚态,高密度、高压时形成了宇宙中心的物质态,它是一个超高速度的能量流,它是超光速的,这种能量流可以穿过任何物质,可以不受任何物质的阻挡。低密度低压力时形成了没有原子、没有量子的真空,只有元、中微子、夸克类,它是介于常规真空与绝对真空之间的真空,它就是宇宙的外壳,最原始的空间也是这种凝聚态的。

四、宇宙、多维空间:宇宙的结构是什么样的呢?宇宙的本质是什么呢?还有很多未知的宇宙之谜,使我们感到无限的困惑,本章找出了上述问题的具体答案。

1、极大、极小:

要论述宇宙,首先要搞明白极大和极小。极大和极小是表示空间的,是相对数值的绝对表示,是一种错误的表示方法,是两个定值,只要它是一个定值,那么它就不能算是极大的或极小的,所以是不能成立的。空间是相对和绝对并存的,永远也没有定值,只有静止的虚也就是 0 才是一个定值。

大和小是个相对的概念,大相对于小是大的,大相对于另一个大也许就是小的了。而极大是有极点的,极小也是有极点的,当突破这个极点时,极大和极小都不成立。那么这两个极点在那里呢?首先它们都是正数值,极小到 0 的距离是极小的,而只有距离为 0 时才是距离最小的,所以极小点就是和 0 重叠的,也可以说就是 0。而极大与 0 的距离是极大的,距离是无限的,因为只要有限就不能算极大,这就造成极大是无限的,也就是没有极点,这个极点是永远也不存在的,只能是无限大,所以极大也是不存在的。只有在静止的虚中,极大点才能存在,它和 0 点是重叠的,这时极大=0=极小,这时一切都不存在,一切都是虚的,是一个绝对的静止空间,它是不存在的。所以说极大和极小都是不存在的。

我们可以这样理解:在绝对的虚中存在着极大的空间,但同时它又是极小的,同时它又不存在的,所以一切都是绝对不存在的。而只有在相对与绝对并存的空间里,无限小和无限大才能相对存在,它们永远不能成为一个定值,这就是圆周率计算不到头的根本原因,同时我们的数学中的数值除了 0 以外都是一些相对数值,只有 0 是绝对值,这就是 $1+1 \neq 2$ 的根本原因。

2、宇宙的整体外形以及宇宙的相对膨胀:

首先我们来说一说宇宙的整体外形,它是无限大的,又是无限小的。站在它里面看它是无限大的,站在它边缘看它又是无限小的,在它外面看它又不存在的,这似乎很矛盾,其实不然。宇宙存在一个无限大的引力加速度,并且这个引力加速度是从宇宙中心向宇宙外围递减的,宇宙是一个自旋的球体场,场的转速从中心到外围递减,场内的一切都在做复杂的螺旋运动。由于引力加速度的递减以及螺旋运动的作用,使我们不管向哪个方向运动都要做很大的功,付出很大的能量,这就使我们的空间很大,同时这个空间也可以容纳下更多的物质。一切都是相对的,一个物体大是相对于一个小的物体而言的。宇宙中的一切运动就好像在水流中的静止物体,相对于水流是在运动,但相对于岸上却是静止的,我们的空间就是这个高速流动的场构成的,我们感觉不到运动是因为我们也在做同步运动,就像在飞行的飞机上我们感觉不到飞机运动一样。宇宙的无限大是相对的无限大,它不是绝对的无限大。

至于红移现象,那是由于光波的引力红移以及宇宙的引力加速度的不断增加造成的内部空间相对膨胀造成的,光波始终在一个流体场中运动,这个流体存在加速度或减速度,光波从宇宙中心向地球运动时,光波在一个具有减速度的场中运动,这就使在地球上光源在加速远离地球,这就出现了光源发出的光在地球上出现了红移现象。光波在通过一个具有减速度的场时,光波也会减速。

宇宙是在相对膨胀的，不是绝对膨胀。宇宙不断的相对运动，运动距离在相对不断增加，能量也在相对不断增加，能量并不对外散失，能量在不断相对积累，能量也是相对的，不是绝对的，能量积累也是相对积累。能量使它的中心转速不断相对提高，使它中心的引力加速度在不断相对增加，导致引力加速度递减相对加剧，导致内部空间相对增大，转速递减加剧导致对外作用相对减小，所以宇宙从边缘看是在变小，这也是宇宙演化的根本原因。宇宙的内部空间还会不断相对增大，永远不会停止。这种相对增大相对产生出更多的元、夸克、中微子类。原子、量子的场并不增大，它们能够自我调整，对外不断的释放出元、中微子夸克类，从而使自身与外界始终维持一种平衡。能量、质量、都是相对的，它们的增长也都是相对的。

我们的身体也受到这种影响，我们生命的进化以及肉体的衰老都是由于这种影响造成的。这种增大使我们身体中的原子之间产生出更多的元、夸克、中微子类，使原子之间的相互作用改变，互相之间的连接受阻，这就使我们身体的整个场都在变化，这就造成了我们的衰老。如果我们使自身运动变慢，则场的变化也变慢，那么我们就衰老的更慢，这也是寒冷地区的人们更长寿的原因。如果我们搞一个装置可以把身体里多余的元、夸克、中微子类清除掉，就可以延缓我们的衰老。用磁场作用就有一定效果，这也许就是磁疗的原理吧。还有一个方法有待试验：即制造一个埃及金字塔形的居室，塔的底面是正方形，塔的塔高与底边的比例为 $(\sqrt{2} \div 2) : 1$ 。我们处在金字塔塔高的黄金分割处即：从塔底向上塔高的0.618处，这里大概是以塔内各面为边界形成的球体的中心与以塔的底面边长为球半径形成的球体的球心的连线的中点处，该处是众多的能量汇集的区域，这是由塔内的几何结构造成的，这里是元、中微子、夸克类与原子的分离区，如果可行的话，在这里可以将我们身体中多余的元、夸克类清除掉，使我们身体的结构更加有序化，可以使我们倍感精力旺盛，可以大大延缓我们身体的衰老。

3、宇宙的起源：

今天的宇宙的无限大就是这样不断的相对增大造成的，它的开始确实是一个相对的奇点，不是一个绝对的奇点，但是从来就没有发生过爆炸。宇宙是从一个相对的奇点不断地相对演化而成的，所以说宇宙没有起源点，因为起源点是一个绝对的概念，绝对的东西是不存在的。这个奇点也只是相对于它现在的空间而言的，再过140多亿年或更长一些的时间，再看我们现在的宇宙，它也是一个奇点。我们的长度单位也只是一种相对的长度单位，没有绝对的长度单位。奇点只是在相对的空间内是一个奇点，在不同的空间内的奇点是不一样的。空间是在不断运动变化的，所以过去的空间和现在的空间是不一样的，过去空间中的奇点和现在空间中的奇点也是不一样的，这包括它们的尺度。

宇宙本身就是运动产生的，时间就是纪录运动的，时间本身只是一个度量制，它没有开始也没有结束，它没有运动，所谓时间的增长，是指运动的距离增长。运动的方向是随引力的方向向球心运动，140多亿年后，现在的空间的一切都运动到宇宙的中心区域了，那时站在我们现在的宇宙位置看今天的宇宙，它就变成了一个奇点。太阳的位置是不变的，但是它的一切物质和释放的能量都在向宇宙中心运动，140多亿年后的太阳上的物质早就不是现在的物质了，所以说太阳也在向宇宙中心运动，它的运动不是整个的一起走，而是分散的走。

今天看宇宙是起源在140多亿年前，140多亿年前看那时的宇宙同样是起源在它的140多亿年前，以此类推永无止境。同样140多亿年后看宇宙，同样是起源在那时的140多亿年前。那我们是不是与过去和未来同在一起呢，答案是对的，是同在一起，因为时间本身只是一个度量制，它没有开始也没有结束，没有过去、也没有未来，也没有现在，只有运动存在走过的，没有走过的和正在走的。过去和未来的场相对于现在的场都存在虚中，这也是空间是由相对与绝对共同构成的具体表现。我们今天所观测到的宇宙的年龄只是反映了我们所处的宇宙的尺度，并不是宇宙形成的年龄。

如果把一段运动轨迹分成无数段，每一段距离无限小，如果每段距离为0，那么在每段距离中就不存在运动。现在我们来举例说明一下：有3个运动轨迹的点是紧挨着的，第一个点为过去的，第二个点为现在的，第三个点为将来的，我们处在第二个点，我们会发现第一个点和第三个点我们都看不见，我们只看到第二个点，并且一切在这一瞬间都是静止的，这一切马上就成为过去，我们马上就进入了第三个点，由此可知现在只能存在一瞬间，它随时都在变为过去，同时随时都在变为未来，也就是这三点组成了无限小的一段，它们不能分开，一旦分开就变为静止的了，就成为虚了，这三个点的不可分割性也更说明了我们所处的宇宙是一个三维空间。运动在每一个点上都是静止的，现在就是实，过去和未来都是虚。实在随时变为虚，虚也在随时变为实，其实我们感知到的一切都是过去的和现在的组合体，因为任何事物或能量传递到我们大脑或仪器中都有一个时间差，它们有的更早一些，有的更晚一些，正是这种早晚的重叠构成了一个场，它是一种重叠，它们共同组成了我们感知到的现在，真正的现在我们是感知不到的，只有我们的意识始终与现在同步，它同时又在感知过去，它本身又是虚的，所以说一切本来都是虚的，正所谓万般皆化境。我们不能靠运动进入从前，只能靠运动更快的或更慢的进入未来，这也是空间具有两极也是方向即阴阳的具体表现。运动具有方向性，所以时空具有不可逆向性。

我们所感知的时间只是构成我们自己的场的运动，构成我们自己的场每时每刻都在运动，都在做旋转运动，它有一个转速，我们用这个转速去跟别的场的转速比较，而得出了快慢，从而得出了速度，

得出了长短，从而得出了距离，得出了空间，所有这一切只是相对于我们这个场相对存在，它们其实是绝对不存在的。如果我们调整自己场的转速，就可以改变这种相对比例，就可以改变空间大小。我们如果绝对静止，空间相对于我们就是虚的0，如果我们场的转速很快，那么空间相对于我们就很小，我们会感觉时间过的很慢，觉得一天会变的很长。如果我们场的转速很慢，空间相对于我们就很大，我们会感觉时间过的很快，一会儿就过去了。这也是我们心情好时感觉时间过的很快同时感觉海阔天空的原因。我们良好的睡眠状态下，一觉醒来感觉只是一小会儿，其实已经过了好几个小时了。我们可以利用这一点制造一个场，调整它的转速，让它的场的转速很快，就可以快速的完成空间旅行。子弹转速越高可以速度越高就是这个原因。

我们每天都在走向未来，只是每个人走的快慢不同。我们通过调整自身运动可以更快的或更慢的进入未来，但是通过运动却不能回到过去。我们大家各自场的运动都是圆周运动，我们的运动如果放慢，那么周围的一切相对我们就更快，大家都在同时走向未来，同步到达未来，在这个过程中，我们所做的运动要小于周围场所做的运动，那我们就用比别人小的能量走完了这个距离，就使我们更快的进入到未来。

禅定就是让我们实现这种能力的很有效的方法，历史上很多先人就是练虚、静，从而使自己的生命延长了，这就等于比别人用更少的能量更快速的进入了未来，历史上有很多先例，他们不但延寿还大大提高了自己的智慧以及能力，历史上的达摩祖师面壁十年，就是一个很好的先例，伍子胥一夜白头正是一个反面例证。善于静止不动近乎休眠状态的龟具有更长的寿命，就充分的说明了这一点，越是高级生物寿命越长，低级生物寿命越短，就是这个原因，因为高级生物更善于动静结合。

时间是描述运动的，运动具有方向性，我们不管向哪个方向运动，只要是运动，就必然存在走过的和正在走的运动轨迹，运动轨迹不可能抹掉，也不可能重新走，所以我们永远也不能回到过去，所以历史永远不能改写。那种认为可以时间旅行的观点是建立在时间是运动的观点基础上的，是不对的。时空具有不可逆向性。我们永远也不能回到过去，但是我们却可以更快的或更慢的进入未来。

宇宙的运动本身就是圆周运动，圆周运动没有起点也没有终点，所以宇宙没有起源点，也没有结束点。它只是相对的起源于一点，不是绝对的。它在不断的演化，演化包括进化和退化，在宇宙里面到处都在进行着进化、退化，又进化（进化停止就是绝对的静止，通过静止又转为退化，退化停止就是绝对的静止，通过静止又转为进化），生、死、又生（死就是绝对的静止），这一切都在同步进行，在一个区域是在进化，在另一个区域却在退化，一个在出生，一个又在死亡。一切都在做着复杂的螺旋运动，正是这种局部区域的开始与结束，代替了整个场的开始与结束。

宇宙的起源只是一个相对的起源，它没有绝对起源点，这就好像圆周率没有绝对值一样。它的绝对起源点就是虚，就是中心的绝对静止的球心，它通过宇宙的自转轴心与外围绝对静止的虚相通，我们到达宇宙外围绝对静止的虚中的同时也进入了宇宙的中心，也就是向宇宙外围运动，通过宇宙外围绝对静止的虚可以过渡到宇宙中心，所以说宇宙的开始点与结束点合在一起，它开始的同时也就结束了，它没有起源点也没有结束点，宇宙没有年龄，这就像生命的年龄一样，单独的个体有年龄，有寿命，而整个的生命群体不存在年龄，他们相互之间存在相互的遗传基因交换，个体在出生之前生命群体就已经存在不知多少年了，生命个体只是生命群体进化链上的一个单元，宇宙就像整个的生命群体，其中的某个星球就像单个的生命个体，宇宙和生命都是起源于物质的，所以宇宙和生命群体的年龄是与物质的年龄同步的，物质的年龄是无法确定的，这需要从物质的起源算起，物质又是起源于虚实之间的元，所以无法确定物质的起源时间，所以说宇宙没有年龄，生命群体也没有年龄。只能是在单独的个体上，比如在某个星球上存在星球的年龄和星球上的生命存在的年龄。

宇宙只有相对的运动，只有相对的空间，它的绝对就是根本的不存在的虚。一切本是化境，其实都是虚的，都是根本不存在的。一切本是虚的，一切只是相对的存在罢了。宇宙是相对存在的，绝对不存在的，所以它没有绝对的起源点与终止点，它只存在相对的起源，它具有相对的不断演化。一切都是由于重叠构成的，都是由虚与实重叠构成的。虚与实是不可分割的。

由于转速递减太快导致对外扩张快速结束，导致整个场对外作用为0，宇宙的外围大小始终是一个0，始终不变，内部空间却在相对的无限膨胀，这也是它同时存在相对与绝对的具体表现。宇宙的周围是虚，是一切都不存在的虚，宇宙也是不存在的，这就好像看远处的物体，越远越小，再远就什么也看不到了，这段距离也是宇宙的引力加速度递减太快造成的，宇宙中心的引力加速度是无限大的，它递减的速度也是无限快的，所以说我们即使在宇宙的边沿上，看宇宙也是离我们无限远，这时看宇宙是无限小的，当突破这个边沿时，再回头看宇宙是绝对不存在的，这时我们就处在绝对的虚中了，因为在绝对的虚中一切都是不存在的，所以宇宙也是不存在的，它只是相对的存在于自己制造的场中罢了，宇宙是有形无边的。

虚里面是没有一切的，没有远近的，没有大小的。它绝对没有一切。我们从绝对的虚中想再回到宇宙中是不可能的，我们从宇宙中想进入绝对的虚中也是不可能的，这是一道不可逾越的界线，这道界限也是不存在的，任何物质都是不能进入虚中的，但是任何物质所以得以存在的宇宙却存在于虚中，物质永远也进入不了虚中，因为虚本身就是不存在。但是它却是由众多的宇宙多维重叠构成的，所以说众多的宇宙都化为了虚，也可以说一切的绝对本质都是虚。

虚与实是不可分割的，虚构成了实，实同时又构成了虚，它们相互依存，有了虚的同时也有了实，它们是并存的，它们的重叠才构成了一切，一切既是虚的也是实的，虚在随时变为实，实也在随时变为虚。一切开始的同时也就结束了，一切只存在相对的开始，也就是说相对于未来它是开始，而相对于过去它又是结束，宇宙的起源就是这样，这些充分说明了一切都在做圆周运动。

一切都是开始于一种脉动，我们前面已经讲过，它创造了介于虚和实之间的亚物质：元，它是构建一切的基础。元是介于虚实之间的亚物质，它可以无限分割成众多的元，却不可无限叠加成一个更大得元，宇宙就是起源与元，由于元的无限分割使宇宙不断演化，不断的产生出各种场，它们又不断的凝聚产生出各种凝聚态的物质，逐渐的演化成今天的宇宙。

元是介于虚和实之间的，一切的起源既不是起源于虚，也不是起源于实，元既不是真正意义的虚也不是真正意义的实，它是介于虚实之间的。

虚中有实，实中亦有虚，所以一切只能存在于虚实之间，也只能起源于虚实之间。一切的绝对本质都是虚的，一切的相对本质才是实的。一切的绝对性就是等效平衡，虚的根本就是等效平衡，等效平衡又存在于一切事物中，正是等效平衡原理在虚与实之间创造了元，介于虚实之间的元构建了一切。虚产生了实，实也产生了虚，虚与实又共同产生了元，元又产生了虚与实，它们三者是相互依存的。没有元既没有虚、实，没有虚、实也没有元，它们是一种三本位的关系，正所谓三生万物。由此可知一切都是由三个基本点构成的。

一切的绝对本质是虚的，也就是没有一切的，所以空间的一切也是没有边的，是绝对没有边的。一切的相对本质是实的，所以一切也是相对有边的，也就是说相对于局部的空间是有边的。

4、本宇宙的结构、大爆炸理论的错误原因

本宇宙的结构，首先宇宙是个球体，它的结构跟地球的结构很相似，在球心区是绝对静止点，它就是宇宙的中心，它通过宇宙的自转轴的轴心与宇宙的外围绝对静止区相通，所以说到了宇宙外围就到了宇宙中心。在球心的外围包着一层高压区，它高速旋转，运动轨迹是一种非常复杂的高速螺旋运动，它的转速无限高，应该是超光速，它的直径无限小，与量子中心环的直径差不多，压力无限大，压力来自外围的引力和来自中心的离心力，它的温度无限高，它的外层是黑洞区，这里压力稍低一点，压力从中心向外围递减，它的温度比中心环区稍微低一点，速度也稍微低一点。黑洞区向外放射状的螺旋状的延伸出一条条旋涡洞，它们就是传统的黑洞，黑洞口时隐时现，时深时浅，它周围的场也是快速运动的。虽然它们都发着强光，但是由于周围场的速度超过光速，光波不能传递出去，导致在宇宙中心出现一个光线的盲区，在盲区的周围发出强射线，这就使我们得出了错误的宇宙大爆炸理论，它是一个完全的错误：光波从宇宙中心盲区的边缘到达我们地球，需要 140 多亿年左右，从盲区边缘发出的光波具有很强的射线特点，光谱符合大爆炸发出的光谱条件，又加上盲区的存在，盲区就好像爆炸后的扩散区，这一切都像发生过爆炸，致使我们得出了错误的宇宙大爆炸理论。

黑洞的外端连接着各大星系的中心，宇宙中的所有星系都在一个球面上，这就好像地球的地壳，各大星系就好像地球的大陆板块，它在宇宙场的作用下作旋涡运动，银河系就是一个大旋涡，旋涡中心直通黑洞。在旋涡的上方还有一些小的恒星，它们与下面的旋涡构成了银河系的盘状外形。太阳系是一个小旋涡，星球层的位置大概在宇宙球体半径的黄金分割点上，内段小于外段。我们每天晚上看到的宇宙都是宇宙这个球的内层，也就是看到的是星球层构成的球体的内球面。由于宇宙场的作用，使光线出现弯曲，也就是光走的路径不是一条直线，这一点已经被证实（光的所谓的引力弯曲），这就使我们看到的星球层的厚度变得很厚，似乎在天空中的同一区域有很近的星球也有很远的星球，其实这都是错觉，有时看到的并不一定是真实的。那些遥远的星系如果沿着直线探查过去是根本找不到的，它们的实际位置也许就在相反的方向，离我们的距离也没有那么遥远。

这个球体的每一个部位都在运动，从内往外运动速度递减，从里面传出来的光波是在一个减速的流体上运动的，这就导致我们感到光源在离我们而去，红移也正是因为这样造成的。黎明前的星星快速移动就是地球的自转使我们的视线快速的划过星球层，那时我们看到的快速移动的星星就是离我们最近的星体。黎明前的黑暗现象就是我们处在星球层形成的层面内使接收到的星光减少，使光线变弱造成的。白天我们转到了宇宙这个球的外面，天上的星星应该很少，也就是几颗比太阳不知小多少倍的小星星，在日全食的时候，天上就很少有星星。我们平常总以为太阳把星光都盖住了，所以看不到星星，这又是惯性思维给我们带来的错误。至于太阳上方那些很遥远的星球同样是光线的弯曲造成的幻象。星球层正好处在宇宙中心向外释放的能量运动的加速度与减速度的分界区。任何能量释放点对外释放能量都有一个运动加速区和一个运动减速区，它们之间存在一个分界区，在这里是匀速运动，场不存在加速度也不存在减速度，没有能量释放也没有能量吸收。

星球层往外是粒子层，那里存在大量的粒子，里面是氢原子多一些，越往外越稀薄，这就好像地球上的大气层，再往外层就只有量子、中微子、夸克类了，它就像地球上的平流层。再往外就只有元、夸克、中微子类了，它就像地球的太空层。再往外就脱离这个宇宙了，场的运动也就降为 0 了。它就像地球的外太空层，不受本宇宙的引力场作用了，它那里还有无数个宇宙。单个宇宙就是众多的物质作流体运动形成的，小到元，大到星球，它们形成了一个整体的场。它们都是由最基本的元构成的，物质的不同的凝聚态构成了不同的个体场，形成了不同的星球、陨石、尘埃、粒子、粒子流、能量流

等。

5、多个宇宙构成的多维空间就是虚：

在本宇宙的外围还有另外的宇宙，它们和本宇宙紧密的联结在一起，它们场的交汇处就是所谓的时空隧道，从那里可以进入另外的宇宙。宇宙相互之间也在不断地相互交换着元，使宇宙相互之间达成平衡。我们现在观测到的很多遥远的星系，有的就是另外的宇宙。宇宙有无数个，在每一个单独的宇宙中，去除宇宙中心和自转轴心部分，剩余部分空间才是本宇宙的实空间部分，它们都是三维空间。在宇宙的中心、自转轴心、外围的虚里面存在无数个宇宙，在每一个宇宙中心都有无数个宇宙，每个宇宙相互之间都相对存在于对方的外围，也相对存在于对方的中心，它们之间不存在绝对的边界，相邻的两个宇宙是相通的，每个宇宙都是相邻的，相邻的两个宇宙分别在对方的外围，也分别在对方的中心，它们相互之间不存在相对运动，众多的宇宙共同构成了总空间的多维性，多个宇宙共同构成的空间是多维空间，是无数维的空间，是层层相套的，互相之间是你套着我我又套着你，是相互相套的，是非常复杂的，无数维的空间不能形成相互之间的相对运动，不能形成一个统一的场效应，它形成了三个点的绝对重叠，即两个对立点和中间的静止点的绝对重叠，它就是虚。单个宇宙内是三维空间，我们只能存在于单个宇宙中，就是说只能存在于局部的三维空间内。也可以这样认为：无数维的空间构成了绝对的虚，三维空间构成了相对的实，三维重叠构成了三维空间，多维重叠构成了多维空间，三维重叠构成了实，多维重叠构成了虚，总体说空间是虚的，是不存在的，局部看空间是实的，是存在的。空间的绝对本质是虚，是绝对不存在的，空间的相对部分是实，是相对存在的。虚是一切都不存在的，根据物极必反的原理，也是一切都存在的，站在三维空间里看多维空间，它是虚的，是绝对的一切都不存在的，在多维空间里看，它是一切都存在的，虚与实是并存的。这种局部与整体的矛盾正反映了事物存在对立，既然存在对立就必然存在中间的静止，所以事物存在中间的静止和两端的对立。

每一个宇宙的引力加速度都不同，引力加速度的递减速度也不一样，同一宇宙中的不同位置的引力加速度也不一样，但是总有一块区域是和地球差不多的，所以说生命并不孤独，各个宇宙中都存在着无数的生命，我们人类也许就是来自外宇宙，本宇宙中也存在着无数的生命，他们有的比我们要高级的多。

五、太阳系：本章详细揭示了太阳系的一切未解之谜，从太阳的结构以及太阳的内部运动到太阳黑子、太阳风暴的成因，再到太阳系各行星的成因以及行星内部的运动，到彗星、陨石、尘埃等的成因以及它们的运动，本章同时提出了全新的恐龙灭绝之谜的答案，提出了外星人以及更高级的智慧生命之谜的猜想，提出了全新的百慕大三角之谜的解释，对很多未解之谜给出了答案。

1、太阳、太阳风暴、太阳黑子的成因：

太阳系是一个小旋涡，它的旋涡的底是朝上的，也就是说是一个反漏斗，太阳就在这个旋涡的中心，下面依次是各大行星，太阳相对于其它星球处在宇宙的最外层，这一切是因为太阳虽然大，但是密度却最小，在太阳的上方还有一些小的星星，它们是由氢原子凝聚而成，它们有的也在发生着核聚变反应，它们随时会掉入太阳中，最初的太阳也是由它们凝聚而成的。它们不断的补充着太阳的质量损耗，同时太阳又从周围空间不断的捕获氢原子，补充自己的质量损耗，它基本上可以达成平衡。太阳系整体看是一个球形场，我们前面说的漏斗是指各个行星运行轨迹连接起来看上去像个漏斗，太阳系是一个整体场，这个场中的绝大部分都是看不见的，看见的只是各个星体。这个场主要都是由氢和量子以及夸克类构成的流体，就是俗称的真空，它们在做着以太阳为中心的从中心到外围转速递减的螺旋运动。

太阳在发生核聚变反应，同时也在发生核裂变反应，也在发生核聚合反应，它把氢原子全部化为能量，首先在太阳中心是氢原子的核聚变反应，两个氢原子聚变成一个氘原子，氘原子又会和氢原子聚变成氦原子，氦原子又会和氢原子聚变成氦原子。同时有的氘和氦原子又会发生核聚变反应生成氦。氦和氦也会发生核聚变反应，生成氦原子。往外依次是高原子量元素聚合成更高原子量原子的聚合反应，它们释放很少的能量。从中心往外依次生成更高原子量的元素，但不会生成太高原子量元素，它们一般也不会来到太阳表面，它们都在向太阳外围运动的过程中发生核裂变反应化为能量，同时转为了低原子量的元素。太阳表面是一层氢原子组成的外壳。太阳从中心往外温度压力在递减，各种元素都在从中心向外围运动，外围生成的高原子量元素又会在太阳流体场的作用下进入太阳中心，在那里又发生裂变反应，又生成更低原子量元素。

太阳也能使氢原子发生裂变反应，反应到一定程度会马上停止：随着太阳的不断核反应，它的中心转速越来越高，压力越来越大，引力加速度也越来越大，导致传递到太阳表面的能量越来越小，使太阳表面温度下降，表现在太阳黑子的数量越来越多。太阳黑子是太阳表面的旋涡，太阳存在一个立面旋转扭力和一个平面旋转扭力，它们共同作用形成了太阳表面的旋涡，跟原子表面的旋涡形成原理是一样的，旋涡是向内运动的，使能量流向太阳内部运动，所以它的表面温度相对于太阳的正常区域要低。太阳从中心到外围转速递减越快，则引力越大，这些旋涡就越多，每个旋涡的直径也越大，旋涡也越凹陷。太阳中心转速以及压力和温度越来越大，一旦具备氢原子核裂变反应的条件，就会直接发生氢原子的核裂变反应。这时太阳的中心区会向外突然释放出更多的能量，外部压力相对很低，使

能量很快传递出去,就会产生爆炸。爆炸打破了中心区的运动轨迹,从而打破了引力场的平衡,使引力下降,使太阳中心的能量又能更多的释放出去,从而使中心压力下降,使压力不能再实现氢原子的裂变反应,从而使氢原子的核裂变反应结束。这个过程要反复发生多次,直到太阳中心的能量能够顺利的传递出去。太阳要重新再实现氢原子的裂变反应条件需要很长时间,太阳黑子的周期性大爆发就是这样造成的。

太阳周而复始的发生着核反应,最后生成大量的高能量子以及各种高能粒子以及能量流。太阳中心产生的大量能量一部分向外爆发生成太阳风暴,它是由于太阳内部的核反应释放的能量剧烈喷发造成的,就像爆炸一样,能量打破了局部场的螺旋运动,转为局部的直线喷射运动,太阳耀斑就是太阳风暴在太阳表面的喷出口。太阳内部释放的能量通过波以及各种粒子随太阳自身运动传递到太阳外围,再传递到太阳周围空间。它们是由元、中微子、夸克等以及量子、粒子、各种原子等离子构成的能量流,它是一个流体。同时各种波也把能量更快的传递出去,波在太阳内部是近乎直线传递的。太阳风暴一般是螺旋直线喷发的,就像旋转的弹头,不过它是一个巨大的旋转气流,像地球上的龙卷风,不过比龙卷风的速度要快无数倍,它向太阳高空喷发,在那里形成气旋,气旋形成太阳风向太阳的更高空不断运动,在宇宙引力场的共同作用下向宇宙深处不断运动。由于太阳风暴的作用,使内层的低原子量元素以及高原子量元素都随能量流被抛射到太阳外围,它们中没有太高原子量的元素,因为太阳温度太高,太高原子量元素根本无法存在,都发生了核反应,根本无法生成高原子量元素。太阳就是把氢原子变为能量的一个大火炉,它所排出的炉灰以及能量构成了太阳系的一切。

太阳永远不会衰老,太阳的能量永远不会衰竭,它的密度也不会改变,它永远漂浮在宇宙的星球层的最外层,它会永远存在,它是一颗真正的恒星。由于太阳风暴的作用,使太阳内层的高原子量元素被抛射到太阳高空,它们受到宇宙整体引力场的影响向太阳更外围抛射,向宇宙深处运动,它们在太阳的外围凝聚,不断的吸收太阳抛出的各种元素,使自己的质量越来越大,逐渐的形成了各种尘埃、陨石、小行星、流星等,大的就构成了行星,行星又吸收自己轨道上的各种尘埃、陨石、小行星、流星等,使自己的质量越来越大。我们地球上的灰尘大部分都是来自太空,时间长了会积的很厚,假如一百年沉寂厚度达到一毫米的话,十万年沉寂厚度就可以达到一米,一亿年沉寂厚度就可以达到一千米,几亿年沉寂厚度就可以达到几千米,真是不算不知道,一算吓一跳!这就是煤炭为什么大部分埋在地下以及文物、化石也埋在地下原因。要是没有太阳风暴,太阳系的几大行星就不会存在,正是这些太阳风暴喷出的物质构成了太阳系的几大行星。

2、太阳系的结构:

行星受宇宙整体引力场的影响(宇宙场的引力要远远大于太阳的引力),会向宇宙深处下降。同时它的质量也在加大,它的内部会发生一定的核裂变反应以及核聚合反应,从而在星体内部产生更多的元素,同时又产生更高原子量元素以及放射性元素,它们又组成各种化合物,这些元素随着星体的内部运动分散到行星的各个部位,核反应强度随星体内的引力的加大而加大,随引力的降低而降低。下面对太阳系各行星的演化过程作一描述,描述的是未来的演化,它同时也反映了过去的演化过程。

太阳的外围场存在五个环区,分别是(1):从太阳表面到地球的由于受太阳传递能量的加速传递与宇宙场共同影响而产生的速度缓慢递增区。它存在一定的加速度,它的加速度不是不变得,是在不断变小的。当加速度变为零时,场的速度就变为匀速运动,就进入了地球的轨道区。这个区中的星体从最小的小行星开始不断凝聚,逐渐产生出了水星,水星继续向太阳外围运动,体积与质量不断增的,运行到金星轨道时就变成了金星的样子。金星未来会变成今天地球的样子。

(2):太阳传递能量的加速传递与减速传递的交界区形成的地球轨道区的匀速运动区,地球轨道区有一定宽度,它的匀速运动区的速度也不是一点不变得,它也是在缓慢下降的,只是减速度极小,近乎为0罢了。在这里外围场的速度相对稳定,太阳释放的能量也相对稳定,所有这一切导致了地球的相对稳定,相信在别的类似太阳的恒星系里,在它的能量传递的加速与减速的交界区里都会有一颗与地球相似的行星,它们应该都可以孕育生命。我们之所以观测不到它们是因为它们都是暗星,本身不发光,只有微弱的反射光,同时它们相对于周围的星体又太小,它们一般都被周围的星体发出的光盖住了。

(3):太阳传递能量的减速传递区作用影响的地球到谷神星所处的小行星带的速度递减区。地球继续向太阳外围运动,外围场的减速度就会开始变大,这时就进入了火星的轨道区,一旦进入这个轨道区,外围场的速度下降很快,导致地球从中心到外围转速递减加剧,导致引力加大,使地球中心压力加大,导致地球内部的核反应开始加剧,对物质加速消耗,同时核反应的强度加大,内部压力与温度增大,使氧元素也发生聚合反应生成为其它的元素,这就使地球上的水慢慢消失。地震也在加剧,地球体积与质量也不断变小,最后就变为火星的样子了。火星还继续向太阳外围运动,体积与质量还会继续变小,最后就会变成谷神星的样子。谷神星内部基本没有了核反应,运行到这里星体内部的核反应基本熄灭了。在这个过程中,火星的核反应强度越来越弱,当达到一定程度时核反应会再次产生出氧元素,它们与来自太空的氢元素发生反应就会生成水,所以谷神星上应该有水。谷神星继续向宇宙深处运动,随着它逐渐变小会使它内部的核反应变得越来越微弱甚至停止。

(4):太阳传递能量与宇宙场的共同作用形成的平衡点造成的谷神星轨道区的相对匀速运动区。

它也有一定宽度，它的匀速运动区的速度也不是一点不变得，它是在缓慢上升的，只是加速度极小，近乎为0罢了。这个轨道区由于处在太阳传递能量与宇宙场的平衡点上，聚集了大量的物质，它们凝聚成很多小行星形成小行星带。现在的谷神星因为星体太小，导致不易很多的获得物质，也不宜将它的小行星俘获，随着谷神星的逐渐变大，它会更多地将周围的小行星、陨石、尘埃等物质俘获使自身更快的变大。

(5)：太阳场与宇宙场共同作用的谷神星到冥王星（柯伊伯带）的速度递增区。在这里受到宇宙场传递能量的影响加大，场的速度出现提高，出现加速度，速度提高到一定程度加速度开始下降，加速度降到零时，就进入了柯伊伯带了，柯伊伯带正好是宇宙能量传递的加速与减速的交界区，也是太阳系的边缘，冥王星的轨道偏离就是因为它同时受到深处的红巨星的吸引造成的。金星、水星的现状就是地球过去的样子，火星、谷神星、木星、天王星、海王星、冥王星等的现状就是地球未来的样子。

3、谷神星、小行星带、木星以及木卫的成因

谷神星继续向太阳外围运动，谷神星轨道带往外一点的区域接收到的物质最多，谷神星不断地吸收它们，使谷神星的体积与质量快速的增大，谷神星内部基本没有核反应，外围场的速度又在不断提高，导致谷神星虽然增大了，但是核反应依然没有多大变化，自身质量因获得大量的物质快速增加，当运行到木星轨道区时，谷神星就增大为木星的质量与体积了。谷神星所处的小行星带上的其它小星体也在向外运动，也在不断地吸收物质使自身变大，有的也被谷神星吞并，致使谷神星更快的变为木星现在的样子。小星体有的也在不断的相互合并，变得越来越大，它们的运行轨道受木星的引力场作用会使轨道发生改变，使本来围绕太阳运动的轨道变成围绕木星运转的轨道，它们就构成了木星的卫星。由于围绕太阳运转的轨道跟围绕木星运转的轨道近乎垂直（后面再讲），使木星将小行星带上的所有小行星全部俘获，轨道离木星近的小行星就被木星直接吞并，远的就成为木星的卫星。木星有多个卫星，现在发现的只是一小部分，大、小卫星的数量无法计算，小的卫星有的又被大的卫星吸引、吞并，我们只是观测到一些大的卫星，它们因为质量与体积各不相同，内部的核反应强度也各不相同，有的小卫星内部甚至没有核反应，这些就导致它们的元素成份以及元素含量也各不相同。它们虽然也吸收周围的气体元素，但是大部分卫星由于自身引力太小，导致气体元素不能在星体表面沉积，都被木星吸走了，只有一些宇宙尘埃可以在星体表面沉积，它们使星体质量逐渐增大，逐渐形成了今天的样子。大的卫星内部开始出现核反应，就生成了各种元素，同时因为质量大具有一定的引力，使气体可以在星体表面沉积，致使它们有的星体表面具有气体。

木星由于外围场的转速高，使它的引力加速度相对低，使它还是谷神星时形成的固体外壳也在温度提高后变成了液态。同时木星在这个空间内获得的元素大部分是氢元素以及氦元素，它们都是气体元素，致使木星成为一颗气态星体。木星所处的场的转速很高，木核的转速相对较低，使它的引力相对较低，木星受所处场的影响使它的自转速度很高，同时它处的场具有一个加速度，宇宙场存在三条自转轴，立面旋转是一条，平面旋转是两条，一般情况它们是处于平衡状态的，当场的转速存在加速度时，就打乱了这种平衡，使它的平面旋转扭力的加速度大于立面旋转扭力的加速度，正是这个加速度使木星的平面扭力相对于木星所处的场的平面扭力变小，木星自身的场与它所处的场是同步的，这就使木星的平面旋转扭力相对小于立面旋转扭力，使赤道面的直径大于自转轴的直径，使木星稍微有些扁球化，同时在赤道上形成一个气圈，它形成了木星微弱的光环。

木星的体积与质量变得越来越巨大，所以木星内部的核反应开始点燃并且强度逐渐提高，木星往外场的速度不断提高，导致核反应始终相对提高不大，但是也有一定程度的提高，木星为什么不能像太阳那样发生核聚变反应，是由于它比太阳更处在宇宙内层，宇宙场从内往外转速及线速度递减，木星周围的场的转速及线速度比太阳周围的场的转速及线速度更高。同时它自身的核区的温度相对较低，导致线速度起始速度相对不高，导致它场内的转速及线速度的减速度不高，导致它的引力加速度不高。而太阳却是正好相反，它周围的场的转速及线速度低，它自身由于更大而导致核反应强度更高，核区的温度更高，使线速度起始速度高，而外围温度低更加剧了转速及线速度的降低，从而使转速及线速度的减速度更高，从而使引力加速度更高，引力更大。木星虽然质量够大，引力却不够，导致内部压力不高，所以核反应强度相对不高，不能发生氢原子的核聚变反应，只能发生一些高原子量的元素的聚合反应，聚合成更高原子量的元素后再发生核裂变反应。星体的引力和质量不成正比。

4、土星：

随着木星的继续向宇宙深处运动，它的核反应在不断进行，同时它离太阳越来越远，使它获得的来自太阳的物质越来越少，虽然它也不断的吸收周围的氢原子、氦原子以及其它的微量原子，但是对它们的质量增加影响不大，可以说入不敷出，星体消耗的质量大于吸收的质量，致使星体质量有所下降。木星到达土星轨道区时，质量变小了，同时外围场的速度更高，使土星的转速更高，而出现了土星的光环，光环就是星体赤道面上的外围气圈，由于星体转速太高，而外围场的转速也高，使星体内部从中心到外围转速递减相对变慢，使星体引力很小（木星密度很小就是最好的证据），使星体赤道面上的物质不能收缩到星体上来，使它们相对远离星体而形成气圈，气圈中的物质凝聚成固体形成众多的陨石。我们对土星自转速度的测量是有误差的，因为星体不同的深度的转速是不一样的，星体的自转速度是指它的表面的转速，土星没有固定的表面，也就没法精确的测量到它的自转速度，星体的自转速

度与星体内部的核反应强度以及球心的转速以及它所处的场的速度都有一定关系。行星内部的核反应受外围场的影响出现不同的变化，同一颗星球所处的外围场的速度降低会使星球内部的核反应增强，外围场的速度提高会使星球内部的核反应变弱。

土星光环有五个主要的环带，是因为土星本身向外传递能量，就像太阳一样也存在五个环区，不同的是太阳是与宇宙场发生关系，土星是与太阳场及宇宙场共同发生关系，土星光环中的两个环缝区就是两个匀速运动区，一个是来自土星的能量传递的加速与减速的交界区，一个是来自土星的能量与外围场的共同作用形成的平衡区。其它的三个环区分别是两个加速区和一个减速区，它们也是三个明亮区。它们之所以明亮是因为环内的物质都在作加速或减速运动，使每一物体反射的光点相对变大，环缝中也存在大量的物质，只是因为它们的运动相对变化不大，基本是匀速运动，使我们观测时它们反射的光点相对很小，这就使环缝相对变暗，这有些像电影的原理。我们如果用高速摄像机，就可以拍到没有环缝的土星光环照片，这需要摄像机的速度极快，感光时间极短。所以说看到的很多东西都不是真的，这需要认真地分析后才能下结论。至于光环中的扭结现象说明了环内物质在做螺旋运动，至于其它的现象有很多是观测错觉或观测误差。

土星的卫星很多都是它在木星区域时所具有的卫星随同土星运行到土星轨道区的，所以土星的卫星与木星的卫星数量差不多，应该是稍微少一些，因为很多卫星在运行中被吞噬了。今天的木卫三未来可能会变成今天土卫六的样子。

5、天王星、海王星、冥王星、柯伊伯带：

土星继续向太阳系外围运动，它的核反应不断消耗它的质量，它获得的来自太阳的物质不断减少，使它的体积与质量不断下降，运行到天王星轨道时，体积与质量都变小了。天王星轨道区的场的速度更高，天王星的转速也很高，致使天王星也有光环。天王星继续向太阳外围运动，场的速度缓慢上升，变化不明显，这个轨道区基本处于太阳系的边缘，在边缘区有更多的物质脱离太阳的引力场，导致天王星在向海王星轨道运动过程中获得的来自太阳的物质相对增多，导致天王星到达海王星轨道时质量有所增大，同时所处的场加速度很小了，致使星体的平面旋转扭力与立面旋转扭力基本达成平衡了，使赤道面上的气圈不再远离星体，而使星体光环变得极小直至不再具有光环。

海王星继续向太阳外围运动，外围场的速度基本不变，它的核反应不断的消耗它的质量，消耗的质量大于获得的质量，到达冥王星区域时就变得很小了，冥王星的质量远远小于海王星。它处在柯伊伯带上，严格的讲它不属于太阳系了，它只受太阳场的一半作用，在柯伊伯带上还有很多的星体，我们现在观测到的星体只是一小部分，还有很多，有的星体质量还要大于冥王星，它们都是由太阳场最外端的物质凝聚成的，也有的是行星运行到这里形成的。这里也是彗星运动轨迹的边缘，彗星带来大量的物质，这些物质被星体大量吸收。这些星体运行到一定深度会脱离太阳的引力场，向银河系的深层滑去，最后掉进红巨星里面。

6、地球、地球的起源与演化、大陆板块、水、空气、煤炭、石油、矿脉的成因：

太阳的近距离区会不断的产生新的小行星，地球最早是在太阳系的水星以内区域，那时受太阳高热的影响，它是气态的，它是由太阳爆发出的太阳风暴中的各种粒子凝聚构成的（在太阳的水星轨道以内区域还有多个小行星）。它也在自旋，中心转速最快，它不断的吸收太阳抛出的各种粒子，它的质量不断加大，随着质量的加大，它内部的旋转速度也在加大，从中心到外围转速递减加剧，使自身的引力场加大，它受到的宇宙场的引力加大，使它不断的远离太阳，向宇宙中心运动，使它的周围温度越来越低，随着周围场的温度下降，它也由气态逐渐变为液态，随着质量的加大，它内部会发生核反应，这更加促进了它的球核的转速，更加大了它的引力场，它更远离太阳，外围场的温度更下降。当外围温度下降到一定程度，星体开始对外散失能量，当能量散失大于内部的核反应释放的能量时，星体表面开始结成固体，固体表面慢慢的不断扩大，逐渐形成了地壳。星体固化后就是今天水星的样子。

地球的中心不断的发生核反应，使它生成了各种元素。地球内部是一个流体，根本不存在固态的地核，地核也不是由铁元素构成的，地核是由各种元素的等离子体形成的超流体构成的，它是在做高速螺旋流体运动的。各种元素在地球内部不断的发生着核聚合反应与核裂变反应，反应生成各种元素，各种元素随流体运动到达地球的各个部位。在各个条件基本相同的区域会形成基本相同的元素成分，形成基本相同的化合物，它们在地震、火山喷发等条件下会来到地壳中或地壳以上，这就形成了不同的矿脉。如果用一种耐高温的材料制成管子，用它插入不同深度的地幔中，就可以采集到不同成分的岩浆，可以大量采集到黄金、宝石等贵重元素或材料。

地球的大气层也在发生着变化，不断的从周围场中吸收气体，同时自己内部也不断的生成各种气体，各种气体又不断的发生各种化学反应，直到形成今天的大气层。地球内部的核反应条件使氧元素停止了继续核反应，因为氧是气态的，所以它可以更容易的脱离核反应区，同时它与氢元素更易反应生成水，水分子更稳定，使分子中的氧元素更不易发生核反应，所以水得以大量生成，氧元素同时可以很容易的与碳元素发生反应生成二氧化碳，二氧化碳也是气体，二氧化碳分子结构也很稳定，所以氧元素可以大量生成。而氟和氖虽然也是气体，但是因为不宜与其它元素发生反应，不宜生成稳定的分子结构，所以会在核反应中继续反应下去，而不能大量生成。氮元素的核反应条件与水分子中的氧元素的反应条件差不多，都比单独的氧元素要求反应条件高，所以氮元素也得以大量保存，地球内部

的核反应条件是很容易使单独的氧元素发生聚合反应的，却不易使水分子中的氧元素以及氮元素发生聚合反应，所以地球大气中的氮元素含量比氧元素含量多。其它的元素只要容易与氧发生化学反应并生成稳定的分子结构的元素都会得以大量保存，比如硅元素，正是因为氧化硅分子结构很稳定才使它在地球上大量存在，很多稀有元素因为不易与其它元素反应生成稳定的分子结构，所以会继续发生核反应，所以不能大量保存，所以它们就变得很稀少了。今天地球内部核反应释放的能量与地球对太空散失的能量基本达成一种平衡，它的核反应是在逐渐加强的，它大气中的氧的含量也是在不断变化的。

今天的地球内部主要产生出二氧化碳、硫氧化物、水蒸汽、氮气等气体，也有少部分的氧气，它们通过火山口喷发出来，主要通过海底火山喷发出来，地球内部也主要是通过海底火山与外部发生物质交换，各种元素以及化合物中，凡是容易溶于水的以及气体都可以大量产出，大海成了一个天然的过滤器，水成了最好的过滤介质。如果有一天地球内部的核反应可以使水中的氧元素发生核聚合反应时，地球这种稳定的环境条件就会发生根本性的改变，那时水会慢慢消失。

氧元素最初是缓慢增加，那时地球上没有氮元素，氧元素与碳元素发生反应生成大量的二氧化碳，氧也于其它元素发生反应生成各种含氧化合物，它们中分子结构稳定的会得以大量保存下来，地球内部的核反应强度到一定程度后氧的产量又缓慢减少，并且开始生成氮元素，氮元素的产量缓慢上升，地球上的水也是逐渐生成的，今天的地球基本不再生成水，因为地球内已经很少有氢元素了，未来随着核反应的继续加剧地球会开始消耗水，直至水彻底消失，那时氮元素也会逐渐减少，那时地球也会慢慢变得越来越小。

今天的水星就是金星过去的样子，今天的金星就是地球过去的样子，水星以内还存在很多小行星，它们就是水星过去的样子。从太阳到地球这段区域受太阳能量传递的影响存在一个加速度，星体运行到水星区域时核反应早已点燃，受加速度以及星体自身大小的变化的影响，星体内的核反应强度也在变化，这从水星、金星、地球的变化就可以看出来。水星由于星体太小，很少存住大气，当运行到金星区域时，星体在运行过程中吸收了更多的物质，使星体变得更大，金星就可以大量的存住大气了。金星内部的核反应可以生成大量的氧和碳，它们发生反应生成大量的二氧化碳，氮虽然是处在碳和氧之间的元素，但是氮因为不宜与氧反应，所以不易大量生成。当金星继续向地球区域运动后，受场的加速度的影响，使它内部的核反应变弱，使核反应可以生成更多的氮元素。当核反应强度再一次提高时，会减少氮元素的产量，会使二氧化碳的含量进一步提高，这就是火星大气中二氧化碳含量很高的原因。

金星大气中的氮元素含量越来越高，氮元素和二氧化碳以及来自太空的氢元素会发生反应生成有机化合物，氮元素是这种反应的重要成份也是重要催化剂，这种反应主要是受金星大气层的高温高压和金星上的频繁的闪电影响发生的，同时也受金星大气中的其它成份影响，比如金星上的硫酸云等。地球上的石油等有机化合物主要就是在这种时期、这种条件下形成的，大部分煤炭也是。二氧化碳被不断地还原成碳和氧，形成大量的碳的悬浮颗粒，它们沉积后，在气流运动的作用下在星球表面的坑洼地带，形成了厚的沉积层，后来在亿万年的宇宙尘埃的沉积覆盖下，形成了今天的煤炭，当然也有大部分煤炭是从地球内部随岩浆喷发出来的。碳、氢、氮、氧、硫等各种元素在复杂的环境条件下也反应生成了石油，它们也流到了星球表面的坑洼地带，同时渗漏到更深的地壳中，在亿万年的宇宙尘埃的沉积下形成了今天的石油，石油继续反应，生成了天然气，有的在地壳内部沉积，就形成了今天的石油和天然气。氢和氧也不断的反应生成大量的水，这些反应使大气中的二氧化碳的比例逐渐下降，使氧气含量开始上升，同时星球内部的核反应也使氮元素含量逐渐上升。当大气成分形成一定的成份比例时，诞生了生命，首先形成了构成生命的最基本的蛋白质，蛋白质形成了最原始的生命，比如朊病毒，它就是一个蛋白质分子。

这个过程中氮元素的生成与消失决定了生命的诞生与消失。氮元素是生命得以诞生和存在的必要条件。星球内部核反应生成氮元素的多少决定了星球上是否具有了生命存在的条件，当氮元素开始产生时，星球上的生命也就开始诞生了，当氮元素开始消失时，星球上的生命也就开始灭绝了。星球内部的核反应条件处在可以大量产生碳、氮、氧之间时，也就具有了可以存在生命的条件，这样的星球也是相对稳定的星球。氮处在碳和氧之间，它就像天平的中心支点，它的产出量决定了星球上生命的存在与消失。植物生长离不开氮肥，蛋白质合成离不开氮元素，氮元素是生命得以形成的最重要元素。

碳、氮、氧是构成生命的最基本元素，它们形成的有机化合物也是相对最稳定的化合物，也是种类最多的化合物，再加上最活跃的氢元素就构成了构成生命体的最基本的碳水化合物、蛋白质等。碳、氮、氧、氢是四种不同寻常的元素，用它们可以合成很多种化合物，可以制造出很多种材料，研究它们可以揭开生命之谜。它们的不同寻常与构成它们的原子内的量子数有很大关系，不同原子中量子数的不同使原子各自具有不同的场效应，也具有不同的原子外形，也就具有不同的化学、物理特性。碳、氮、氧具有相似的外形，它们的比例尺寸大体相似，它们都是椭圆球形，它们的立面旋转轴的长度大于平面旋转轴的长度，两个旋转轴的长度有一个比例，这个比例可以使它们的原子外形成为一个很完美的椭圆球形。氢原子是一个正球形，所以碳、氮、氧、氢四种元素都具有特殊的原子外形，所以它们才具有了特殊性，成为构成生命体的基本元素。

星球因为受外围场的加速度的影响，使星球从中心到外围的转速递减相对变慢，使星球自身引力

下降,同时使星球体积变大,由于星球内部的核反应强度变弱,使地壳更加冷却,使地壳变厚,同时使火山活动变弱,使很多活火山变为死火山,使星球内部与外部的通道堵死,使岩浆无法喷出地面,使星球内压变高,造成一种对外的膨胀力。当这种力达到一定程度时,就在伴随着剧烈地震的情况下使地壳出现断裂,使本来是一体的地壳断裂成几块。目前金星的地壳已经开始出现断裂,金星上的大峡谷就是证据。未来金星的地壳会出现更大的断裂,使金星地壳形成几个大的板块,这些板块在星球内部运动的作用下会出现一定的位移,这就是地球大陆板块的成因,也是大陆板块漂移的成因。随着星球外围场的速度降低,星球从中心到外围的转速递减相对变快,使星球自身引力加大,使星球体积收缩,使板块之间的压力加大,使板块之间形成的山体变得越来越高,这就是火星高大山体的成因。

引力下降也使大气层的压力下降,使形成今天的大气压,水生生物向陆生生物转化很大一部分原因就是这种大气压力下降造成的,这也是造成恐龙灭绝的重要原因。这种大气压力下降使一部分生物具有了承受压力逐渐降低的能力,使这种能力成为一种遗传基因,当遇到特殊的可以使生物变异的条件时,它们就变异成了最原始的陆生生物。它们中的一部分还变异成了最原始的两栖生物。生物的进化或退化受外部条件的变化和自身的遗传基因等共同影响,受外因和内因共同影响,外因和内因是生物进化或退化的两个基本因素,生物进化是不能脱离环境影响的。

今天我们研究金星就可以很好地研究地球的过去以及生命的起源。研究火星就可以很好的研究地球的未来。也许在金星的两极区存在一定的水,在水中也许存在原始的水生生命,它们可以承受住高压,它们就是目前地球上的深海生物的最原始的雏形,也是生命起源初期的最原始的生命雏形。在火星的两极区也许存在少量的水,在水中也许存在水生生物,它们应该是生命在星球上的最后一批残留者,研究它们可以更好的研究生命的未来。

7、恐龙灭绝之谜:

恐龙灭绝正是由于地球上的空气成分的变化造成的,最先地球空气中的氧元素所占比例是很高的,这主要归功于地球上的植物的光合作用,光合作用使地球上的二氧化碳含量进一步降低。随着氮元素的继续不断产生使空气中的氮元素所占比例逐渐上升,氧元素所占比例逐渐下降。这就使恐龙等大型动物无法生存了,因为大型动物生命活动要求较多的热量,要求较多地氧与食物发生氧化反应。当氧气含量逐渐降低,氮气含量逐渐上升时,使恐龙出现缓慢缺氧。大型动物得以在地球上生存与那时较高的大气压也有一定关系,较高的大气压可以使大型生物的血压与外界环境达成平衡,恐龙时代地球的大气压在逐渐下降,随着气压的下降会使大型生物出现高血压的症状。同时由于气压的逐渐下降,使恐龙等大型动物出现缓慢的氮气中毒,这有点像潜水员从深海突然上升到海面上有些相似。恐龙等大型动物的血压都比较高,它的肺压也比较高,这种血压更易使氮元素溶于血液,造成生物缺氧,也可以叫氮中毒。这种情况是旷日持久的,并且是越来越严重,恐龙自身的条件无法适应这种环境的变化,它使恐龙的身体变得越来越弱,越来越不能适应周围环境,它的免疫力以及抵抗力等生命赖以生存的能力都逐渐降低,最后只能被自然淘汰了,只能灭绝了。

这种灭绝不是一天两天的,是经过上千年甚至上万年乃至几万年甚至更长时间,首先是最大型的恐龙开始灭绝,然后是稍小一些的恐龙开始灭绝,最后只剩下一些身材较小的恐龙得以生存下来,比如小型的翼龙,它们逐渐的进化成了今天的鸟类。恐龙在这场变革中,发生了较大的基因变异,身材较小的得以生存下来并且进化变异成了很多种生物。现在陆地生物中没有很大的生物,而海洋生物中却存在很多大型生物就充分的说明了这个结论。当时在海洋中生活的大型生物不会发生氮中毒,也不会发生缺氧现象,因为海水中的氮氧含量始终没有太多的变化,同时海水的压力也可以使生物的血压和血氧含量保持稳定。相信在深海中至今还存在着身体非常巨大的生物,海水的深度越深越存在巨型生物。我们人类对深海的探测水平还很低,无法发现更深海水中的生物。这些深海的庞然大物也不能到浅海中来,一旦到达浅海它将死亡,所以至今我们很少发现它们。

8、深海智慧生物之猜想、外星人之谜:

我们知道陆地生物都是来自海洋生物,所以说海洋生物更古老,更具有古老的历史,他们中的高级生物应该具有更古老的进化史,应该比陆地生物更高级。它们有的应该具有很发达的智慧,它们是很古老的生物物种,有的甚至比人类还聪明,深海乌贼就具有很发达的神经系统,它们甚至具有一些我们人类无法想象的能力,就是一个很好的例证。深海生物也许不一定有发达的科学技术,但是它们一样有着高深的智慧。我们已知的地球上的很多动物都具有很高的智商,比如海豚、大象等,但是它们并不一定能够掌握科技,它们也不一定能创造出文明。文明的产生需要很多因素,并不是高智商的生物就可以创造出文明,就是今天的人类假如有一天突然遇到不可抗力因素的影响,也会重新回到原始社会,重新回到原始人的状态,今天狼孩的出现就是一个例证,至今在南美的亚马逊河流域的原始森林中也还存在着原始部落,人们也还在过着原始生活。

深海生物也许有很发达的科学技术,他们中也应该有小小个头的,他们也许具有很发达的科学技术,他们也许就是传说中的外星人,他们也许就是 UFO 的主人,他们也许不能在陆地上生存,所以他们与人类不会轻易接触。另外还有一个重要原因,就是免疫问题。外星人即使可以在陆地上生存,也不会轻易与我们人类接触,因为外星人自带的细菌、微生物可能会传染到我们,使我们人类无法抵抗。我们人类自带的微生物一样也会传染他们,这种相互传染后果是很严重的,甚至会造成生物灭绝,带

来整个生物圈的生物变异、灭绝。所以来自不同星球、不同生物圈的生物尽量还是不要轻易接触，外星人作为高级生命更知道这一点起码的常识，所以他们不会轻易跟我们人类接触。这样对地球生物圈有好处，对人类有好处，对外星人也有好处。生命从一个生物圈进入另一个生物圈，不能太快，要慢慢的使自身的免疫力与外部生物圈适应后才能进入，这有点像鱼从一个水温环境进入另一个不同的水温环境时，要先让它慢慢适应水温以后，才能进入，如果突然进入，鱼会不适应甚至死亡。

今天地球的生态环境已经很糟糕，没有一点值得外星人留恋的地方。宇宙中像地球这样的可以使生命生存的星球实在是太多太多，有很多星球都是原生态的，是非常纯净的，没有任何污染。外星人既然可以实现星际旅行，他就有充分的选择余地，选择更好的星球去观光、旅游、开发。来地球也就是来看一下生命进化史，或者是正好从这里路过，顺便过来看一下，一看没有任何价值，所以转身就走了，没有理由与人类过多地接触，因为宇宙中像我们人类的生物太多了，没有必要来研究我们，更没有必要来打扰我们，一切还是都自然发展比较好。

也许我们人类也具有外星人的基因，也许地球上的一切生物都是他们创造出来的。金字塔也许就是他们建造的，传说中的海洋中的金字塔如果真的存在的话，毫无疑问肯定他们建造的。也许埃及金字塔就是在一次大地震中从海底冒出来的，地震使海底上升成为了陆地，使金字塔随同海底来到了陆地上，地震使深海中的金字塔随着海底上升来到了浅海中，才使我们人类探测到了它们，金字塔也许就是他们的住所。我想他们应该生活在三四千米以下的深海中，这个深度基本不受地球外部环境的任何影响，这个深度以下的深海生物才不会受到地球演化的任何影响，才具有更古老的进化史，他们可以很轻易的利用海底火山作为文明的第一把火，可以很轻松的完成高级生物对能量的最初掌握，所以他们的文明是发展很快的，他们的科技也应该是发展得很快，他们应该早就可以在宇宙中自由穿梭了，早就完成星系移民了，也许他们本身就是来自外星，如果来自外星的话，可以证明水生生物比陆生生物更古老，也更高级。也可以这样猜测：一种古老的高级水生生物在远古时代就来到了地球，他们创造了地球上的一切，包括地球上的各种生物，也包括今天的人类，同时宇宙中所有的具有深水的星球上都会有他们的足迹，他们通过基因工程使自身的基因在各个星球上生成各种生命物种，从而完成自身生命对宇宙的完全掌握，也让生命之花在宇宙中到处开放，他们进而创造出五彩斑斓的世界，创造出绚丽多彩的宇宙。这一切都来源于对生命的热爱，对一切的热爱，这是高级生命所具有的本性，是生物进化的必然结果，也是空间演化的必然结果。他们今天也许早已进化成更高级的纯意识结构的生命了，那些金字塔也成为他们低级生命时代的历史见证了，他们同一时代的比他们低级的生物有的今天又进化成了他们当年的水平，继续延续着他们走过的足迹。这一切都有待人类对深海的探测来揭开谜团。

我们地球上也许曾经发生过多高级生命创造的文明，那时我们人类还很低级，甚至还没有诞生。我们人类的出现只是最近几万年的事情，几万年相对于地球上几十亿年的生命进化史只是一个短暂的瞬间。离现在最近的一次高级文明时期即使我们人类已经诞生了，也因为没有高级的记忆能力，对一切也没有记忆。比如今天的狗，亿万年后，如果我们人类早已不在这个星球上了的话，狗的后代根本不会知道人类曾经与它们的祖先共同的生活在这个地球上。

我们人类的很多古老的神话就是先人对历史的记忆和传承，是一个代代口传来记载的历史，当然口传肯定会造成与真实历史的巨大差异，但是它对事件的轮廓记载应该是不会错的，这些事件也不会无中生有。有很多神话中说明曾经有高级的生命与人类在地球上共同生活过，我们的很多考古发现也说明了这一点，有很多令人不可思议的发现让人不得不认为高级生命曾经在地球上存在过。高级文明留下的印迹基本上都埋入了地下，年代越久远埋得越深，深度可达几千米甚至几万里，这是由于宇宙尘埃的沉积造成的，假如一百年沉寂厚度达到一毫米的话，一亿年沉寂厚度就可以达到一公里，有的文明甚至在地震或火山爆发中被埋入地幔中溶化了，这就使我们更不容易发现这些过去的文明。

这些文明有的也许是灭绝了，文明灭绝不在于文明的发达程度，更主要的在于掌握这种文明的生命对环境的适应能力，以及他们自身的进化能力，这包括他们自身的免疫能力、生育能力、社会文化、道德水准等等。有时候一个偶然的事件也有可能引起自我毁灭，比如战争，毁灭性的核战争。所以我们人类要坚决杜绝发展毁灭性武器，同时保护好生态环境，保护好我们赖以生存的环境。建立起良好的社会秩序和社会公德，加强自身的身体锻炼，提高对环境的适应能力，不要只借助药物来提高自己的免疫力，药物滥用最终会制造出我们自身免疫系统无法抵御的病毒，它会给我们人类带来毁灭性打击，甚至造成物种灭绝，进而造成文明的灭绝。

有的文明也许是星系移民了，因为地球的环境在不断的变化，有时候是不利于生命生存的，在这种时候高级生命最佳的选择就是离开，就像候鸟一样。也许有一天我们人类也会选择离开地球，到一颗更有利于我们发展的星球上去，那时地球上就会留下一些相对低级的生命，它们经过复杂的环境变化造成自身变异后，在它们中间就会诞生出相对高级的新物种，他们将继续延续我们人类走过的文明进程。那时我们人类再回到地球看到的就是曾经与我们有基因关系的新生物，我们会像对待自己的孩子一样去呵护他们，绝对不会去伤害他们，生命都具有仁爱的本性，高级生命更具有这种天性，这就是外星人不会伤害人类的最简单的理由。

9、月球、月球的起源与演化以及月球的几大奥秘：

月球是地球的卫星，它跟地球处在同一个轨道区内，它绕地球的公转轨道与地球的自转轨道同在一个平面上，它的自转与公转同在一个平面上，这都是受宇宙立面旋转扭力造成的。月球有两种来源可能，一种是：月球是地球俘获的处于地球轨道带内的小行星，该小行星与地球基本是同一时期形成的，后来被地球俘获成为地球的卫星。金星未来也许会在自己的轨道带内俘获一颗小行星成为自己的卫星。

还有一种可能性不大的可能：月球最初是地球的一部分，它是地球在气态时的赤道上的外围气圈，随着外围温度的下降，气圈逐渐凝聚，形成了独立的星体，它的形成与那时的太阳活动情况也有关系，那时太阳处在宇宙的别的位置，太阳系所受的各种场的作用与现在有很大区别，这种变化随时都在进行。正所谓时过境迁，一切都在不断的发生着变化，我们有时看问题老是忽略了运动的存在，导致我们出现很多错误，也出现很多困惑。这个气圈当时不止形成了一个月球，它们逐渐的相互吸引、合并，形成了几个大的星体，有的星体还会被地球俘获，发展到今天就只剩下一个月球了。

月球不断的吸收周围的物质，才形成了今天的大小，它的球核部也在发生着核反应，才产生了它的各种不同的元素，它的核反应程度比地球更微弱，导致它的元素成分以及含量跟地球有差异。它的核反应点燃时间比地球要晚的多，因为它的核反应条件更低，所以它的元素成份中重元素所占比例更高一些，放射性元素比例更高，导致它的表层具有放射性，同时有的区域还在发生着缓慢的核反应，使该区域温度提高。它的核反应条件更低，所以不易大量形成氧元素。它的核反应由于不易大量生成氧元素，而别的气体元素又不易与其它元素反应生成稳定的分子结构，致使它的核反应中不易生成太多的气体，所以它的大气层很稀薄。由于它的核反应释放的能量不如地球大，在外界条件差不多的情况下，散失的能量更早的大于内部产生的能量，导致它的球面比地球更早的固化，这就是月球的岩石要比地球古老的原因。同时由于核反应太微弱，使月球内部产生的能量太少，所以月球的地震很微弱，没有大的造山运动，月球上也就没有高大的山脉。同时由于它的引力太小导致它的表面很少能存住气体，当月球表面气体达到一定浓度时，就会脱离月球，它们大部分都被地球吸走了，所以它的大气层很稀薄，这更加剧了它的能量散失，使月壳更早的固化。月球引力很小导致月幔密度很小，同时月壳相对于地壳更薄，月壳因为重元素含量更高，使月壳比地壳更坚实，这就好比一个铁球装上水和装上空气分别敲打，装空气的铁球会更响，回音会更长，薄的铁球也更响，铁桶比木桶也更响，这就导致宇宙飞船在月球着陆时的震动听起来很大同时又回音时间很长，就好像月球是空的一样。其实月球不但不是空的，它的球核部还在发生着核反应，只是很微弱，反应释放的能量跟月球散失的能量基本平衡，使月球维持今天这个稳定的形态。月球的岩石比土壤更年轻是因为土壤主要来自宇宙尘埃，它们大部分在月球表面固化之前就已经形成了，月球表面固化以后才把它们逐渐的吸引俘获过来，月球表面固化之前俘获的宇宙尘埃都融入液态的球体里面了，在月球表面固化之初它吸获了大量的宇宙尘埃，它们都是固体的，它们早在月球表面固化之前就已经形成固态了，所以它们形成的月球土壤比月球岩石更古老。月球表面有很多地方覆盖着一层玻璃状物质是因为月球没有强磁场保护，它只有一个微弱的磁场，它的大气很稀薄，致使没有保护层，使来自太阳的能量波没有缓冲直接的打到月亮上，当局部区域遇到太阳强烈爆发时产生的强波时，就会被融化，产生高温结晶，使局部月壳形成玻璃状表面。月球上的不锈钢是因为月球产生的铁元素与地球产生的铁元素因为受各自不同的场效应影响有区别，它拿到地球上就不宜于地球上的氧元素发生缓慢氧化反应了。月球的环境不易大量产生氧元素，它的环境与地球有很大的区别，它产生的各种元素与地球上的各种元素都有大小不同的区别，即使是同一种元素也有轻微的差别。至于月岩显示月球曾经有过强磁场是因为它与地球都曾经处在更靠近太阳的区域，受太阳强磁场的作用使月岩留下了印记，而地球因为地壳固化晚，它固化时已经离开了太阳的强磁场区，所以地球岩石没有这种印记，它的显示都是地球磁场的印记。

10、火星：

火星以前就在地球现在的位置，它以前也存在大量的水，火星上的古河道就是证据。它也存在过生命，现在也许还有生命存在，他们有的是一定是更高级的生命，因为只有更高级的生命才能在那样的条件下创造生存条件。它们也有的是生命在星球上的最后残留者，它们一定具有更加顽强的生命力和更加发达的适应能力，研究它们可以更好的提高人类的适应能力。地球会在不久的将来进入到火星的位置，那时它将和现在的火星一样。地球现在所处的位置正好在太阳外围场的加速度与减速度的交界区，在金星区受太阳释放的能量影响太大，在火星区受太阳的能量影响变小，地球的位置正好恰到好处，所以才形成了今天的地球。地球在向火星运动的过程中，外围场的速度缓慢降低，由于外围场的速度降低，导致球心转速相对于外围转速变快，使从中心到外围转速递减加剧，使引力加大，导致球心区压力温度提高，使核反应加剧，达到一定程度会使水分子中的氧元素发生聚合反应，那时地球上的水就会慢慢消失，地球也越来越小，地壳也会越来越薄，同时剧烈核反应使地球不断的发生剧烈地震，火星上的高大山脉就是这种强烈地震造成的，核反应消耗大量的物质，地球体积会缩小，质量也会缩小，慢慢就变成火星今天的样子了。

11、金星倒转之谜、地球黄道角的成因以及地球与各大行星的运行轨迹新说

地球的年龄要远远超出现在的测定年龄，我们测定的只是地球岩石的年龄，在岩石形成之前地球早就形成了，那时的它是液态的，再远一点它是气态的，那时的它我们无法测定。有一个办法倒

是可行：测水星远离太阳的速度以及金星远离太阳的速度，以及地球与太阳系其他行星远离太阳的速度，求出行星远离太阳的速度与加速度，用地球跟太阳的距离跟这个速度以及加速度来计算地球从太阳运行到现在的位置所用的时间，这个时间大体就是地球的形成时间。

地球以及太阳系各行星的自转方向与太阳的自转方向同向，球心的转速都要远远大于球面的转速。至于金星的逆转我想是这样的：金星的球核部位的自转方向跟大家是一致的，金星的表面倒转是因为金星处在太阳从中心向外围能量传递的加速传递区造成的。这时的能量运动具有加速度，能量流吸收周围空间内的大量的元，这就使金星被吸走大量的元，吸走元也就是吸收金星的能量，这就使金星对外释放的能量被全部吸收，使金星的磁场消失，也使金星的自转出现倒转，但是金星的球核却是在高速正转的，因为只有球面再倒转一下才能使金星从中心到外围的转速递减加剧，使金星内部的核反应加剧，使金星释放出更多的能量，释放出更多的元。表面转速不变的情况下，中心转速提高也可以提高核反应强度，但是中心转速提高要求对星体施加能量，而现在情况恰恰相反，是周围空间吸收星体的能量，所以只有降低星体表面的转速才能提高星体中心的核反应强度，当吸收的能量超过了星体表面静止中心高速旋转时释放的能量时，中心又不能提高转速时，就只有让星体表面开始倒转，才能使从中心到外围转速递减加剧，才能使星体产生出更多的能量，才能使星体与周围空间达成能量平衡，这种吸收能量就等于给金星的外壳施加了一个反转力。金星的大气底层温度高并不是单纯的温室气体效应造成的，更多的热量是来自金星内部的核反应。

金星的倒转也证明了金星处在了这种能量运动加速传递的末端边缘区，这里吸收到的来自太阳的元越来越少，使能量流不得不更多地吸收来自金星的元，使金星出现了缓慢的倒转。金星继续向太阳外围运动后，就逐渐地进入匀速运动区，那时周围场就不再过多地吸收它的能量了，那时它就可以恢复正转了。首先是慢慢停止逆转，再逐渐开始正转，那时它就真正进入匀速运动轨道区了。目前金星的倒转应该在逐渐减速，它的大气底层的温度也在逐渐降低。

水星为什么可以正转，是因为它周围的场中的能量流可以更多地吸收来自太阳的元，可以相对更少的吸收水星的元，所以水星具有微弱的磁场，同时也可以保持很慢的正转。金星和木星虽然都处在一个具有加速度的场中，都在作远离太阳的运动，但是两者的运动方向与能量流的运动方向却是截然不同的，金星所受到的能量流来自太阳，它的运动方向与能量流同向。木星所受到的能量流来自宇宙中心，它的运动方向与能量流逆向，所以木星可以吸收到更多的能量，吸收到来自宇宙中心的更多的元。火星处在减速运动区，周围的场对外释放能量，火星本身也在做减速运动，运动方向与能量流同向，火星本身也在对外释放能量，所以火星不会吸收元进去，相反却更多的释放出了元，同时外围场的减速，使它从中心到外围转速递减加剧，使它内部的核反应加剧，使它更快的消耗自己的质量。

金星目前也在消耗自己的质量，金星的密度应该比地球大，它体积虽然比地球小，但是质量应该比地球大。我们对星球质量的测定方法存在根本性的错误，我们测定的金星的表面重力比地球小，正是因为金星的倒转造成的，金星的表面重力小并不能表明金星的质量小，也不能表明金星的引力小。金星的引力比地球大是指它从表面到中心的引力比地球的大，星球的不同位置的引力是不一样的。我们所测的星球的密度也是不对的，我们只是测到了星球表面的密度，我们忽略了星球内部的流体运动，同时忽略了从中心到外围转速递减造成的中心和外围的引力存在的差异，忽略了引力差异造成的星球各部位的密度差异，所以我们单从星球表面的信息是不能完全得出整个星球的质量和星球的密度的，也不能得出星球的引力。星球内部是运动的，我们不能用静止的观点去测量星球的密度、质量、引力。我们传统的质量、密度、引力的测量方法用在测量星球上是不适用的，星球整体的质量是一个动质量，也可以叫惯性质量，我们用静止的质量概念是无法测定星球质量的，这就好比用一个静的尺度去测量一个运动的物体，比如用一个尺子在地面上测量运动的火车上的物体的长度，根本就无法测量，所得数据也相去十万八千里。水星的密度应该更大，它应该是太阳系中目前已知的行星中密度最大的。它的质量与地球应该是差不多的。

太阳系的九大行星都有强弱不同的磁场，磁场同向，都于太阳的磁场同向，这是受宇宙整体磁场的影响。地球的自转来自宇宙的引力，这个引力是一个螺旋扭力，它同时造成了地球的公转，公转与自转成一定的夹角，这是螺旋扭力造成的，自转面与公转面不在一个平面上。我们传统的对太阳系几大行星的公转轨迹的认识是不对的，应该是：各大行星都处在太阳的斜下方，都在太阳的下面，整个太阳系形成一个圆锥形，各行星的自转轴与太阳的自转轴始终基本平行，它们都有四季。

拿地球来说（别的行星与地球大同小异）：站在太阳上看，冬天地球在太阳的北极斜下方，春天在太阳的左斜下方，夏天在太阳的南极斜下方。秋天在太阳的右斜下方，这样也同样形成地球上的四季。站在太阳上看，太阳系的几大行星都在太阳的斜下方作逆时针旋转。在太阳的赤道面上，存在着一个抛射面，在这个面上产生出了彗星，同时这个面上有更多的物质。地球每年要穿过这个面两次，一般在春天和秋天，在地球磁场的作用下，会更多的出现极光。地球公转轨道靠近这个面时向地球公转轨道平面下方运动，远离这个面时向地球公转轨道平面上方运动。冬至时在太阳北极点斜下方，处在地球公转轨道面的最上方。冬至后公转轨迹开始下降，春分时到达轨道最下方，春分后上升，夏至时在太阳南极点斜下方，处在轨道面的最上方，秋分时到达轨道最下方，秋分后上升。

太阳场中的各个位置按速度相等的点来统计，构成一个扁球形，太阳赤道面的横截面积最大，太

阳赤道面上的线速度随半径的增大减慢，地球必须在扁形球的同等线速度的场中运动，这个同速的场构成了一个扁形球，地球就在这个球面上运动。这就使地球的公转轨道站在太阳上看出椭圆形，太阳在椭圆形的中心上方，不是在椭圆形的焦点上，太阳不在这个椭圆面上，它在面的上方。从侧面看椭圆面不是一个平面，它是一个瓦形的弧面，向上翘的两端分别在太阳的两极斜下方。

地球的自转轴始终与太阳的自转轴基本同向，地球的场与太阳场相互作用，它们要始终达成一种平衡，这就使地球的自转轴始终与公转面在一个面上，这就使地球自转轴出现均匀摆动，地球在太阳北极斜下方时，地球的北极向上翘，冬至那一刻地球北极点最高，地球在太阳南极斜下方时，地球的南极向上翘，夏至那一刻地球南极点最高，这就使地球自转轴出现一个摆幅角，黄道角就是这个摆幅角。太阳系的其它行星的公转轨道面跟地球的都相似，它们都在地球的下方或上方，这就使我们观测它们的公转轨迹时看到的是一个椭圆形轨道，太阳系的各大行星都在太阳系这个球形场的不同的半径区形成的球面上运动。

12、地球的磁偏角的成因：

银河系在宇宙的北半球，所以导致地球的南极受到的引力较大一些，导致南半球较大，使地球外形像一个鸭梨形。地球的场在两极出现两个旋转运动方向相反的漩涡，这两个漩涡成漏斗状向两极外围延伸，这两个漏斗的中心就是地球的球心。地球的磁场正是由于这种旋转运动造成的，星球的磁场是由于星球内部的平面旋转和星球自转这个立面旋转共同作用形成的。地球的两个磁极随地球的自转，在极区形成两个漏斗形，这两个漏斗形就是两级的漩涡，漩涡的运动是沿着漩涡壁向下运动的，最前面的点与地球表面的交点就是地球的磁极，这个漩涡运动是不断变化的，这就使磁极在不断的小范围位移，磁极在一定范围画圈。同时由于场的运动磁极也在发生着位移，这种大幅度的位移需要很长时间，在短时间内磁极位置基本变化不大。北磁极到北极点的距离以及南磁极到南极点的距离基本保持不变。磁偏角就是漏斗的锥角的一半。严格的说地球的磁极就是地球的两极，磁极不是一个点，而是一个圆形的面，面的中心就是地球自转轴的两极，面的边缘就是磁极点以极点为圆心画的圆圈，地球的外围磁场的两极就是地球的自转轴的两极。磁场在两极形成两个漩涡状漏斗，漏斗的中心轴就是地球的自转轴。漏斗壁不是直线延伸，它向四周弧线型延伸，越往上漏斗开口越大，到一定程度弧线就不再向上伸展，而转为向下延伸，它就像一条向上的抛物线。我们在地球的高空测量磁力线不存在磁偏角。

13、彗星轨道、行星、彗星、陨石的起源

宇宙存在一个平面旋转扭力跟一个立面旋转扭力。它的立面旋转轴只有一条，而平面旋转轴有无数条，这是由于宇宙的立面旋转使平面旋转轴形成一个面了。地球的自转扭力来自宇宙立面旋转扭力，地球的公转扭力来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，同样太阳以及它的行星也是一样。太阳系的自转扭力与绕银河系的公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，银河系的自转扭力与绕宇宙的公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力，各种星球的自转扭力都来自宇宙的立面旋转扭力，各星系的自转与公转扭力都来自宇宙的平面与立面的组合旋转扭力。

彗星的旋转轨道跟太阳的自转轨道在一个平面上，它是太阳的卫星，它应该是太阳赤道上的外围气圈形成的，应该算是太阳的一部分。它绕太阳公转的旋转扭力来自太阳的自转扭力，也是来自宇宙的立面旋转扭力。它的自转同公转方向一致，旋转也在一个平面上，就像月亮一样，它绕太阳公转一周的同时也就完成自转一周，它外部看不出自转迹象，但是慧核在自转，它内部也存在从中心到外围转速递减的螺旋运动，自转扭力也来自宇宙的立面旋转扭力，它的自转轴与太阳的自转轴同向，它运行到远日点时就处在太阳系外围，这时它受到宇宙的引力加大，导致它远离太阳，运行到近日点时就在太阳的上方，这时它同时受到太阳和宇宙的共同引力，导致它更加靠近太阳，这就形成了它的椭圆形轨道，它的轨道面在太阳的赤道旋转面上。

当彗星靠近太阳时，受太阳引力加大，彗星速度加快，在太阳风的作用下，使彗星外围受阻，速度变慢，使彗星中心更加在前面，自身自转运动轨迹出现圆心在椭圆形的一端的椭圆形轨迹，当达到一个临界点时，彗星边缘就会脱离出很多物质，它们就形成了彗尾。彗尾中的物质由于失去了彗星的引力作用，在太阳风的作用下，向太阳的运动速度会降低，而慧核向太阳的运动速度在加速，所以这些物质相对于慧核就是在加速远离，这就使彗尾变得越来越长。彗尾中的物质会随太阳风在太阳系中弥漫开去，最后被各行星吸收。彗尾受太阳风的影响始终背向太阳，所以它绕过太阳转回来时彗尾看上去就朝前了。当转过太阳后，受太阳风的影响越来越小，彗尾会慢慢的越来越小，直至消失，彗星离太阳较远时，没有彗尾。同时它的轨道与太阳系的行星轨道近乎垂直相交，这就使它经常光顾各大行星。陨石、流星、小行星等，它们的轨道有的跟彗星轨道在一个面上，这同样使它们经常光顾各大行星。它们都是由太阳风暴喷发出来的各种元素凝聚而成的，它们与各大行星把太阳系打扫的干干净净，把太阳这个大火炉燃烧产生的灰尘全部吸收，也使各大行星质量不端增大。

它们最初都是由太阳的半球区的旋涡构成的，由于高热使旋涡中的物质向太阳高空运动，同时在高空旋转，凝聚，在宇宙与太阳的共同的旋涡力作用下，出现自转与公转，它们最初的公转轨道就是漩涡的运行轨迹。它们就是各个行星的最初的部分，它们又不断吸收物质，质量不断增大，形成了更大的星体，有的又与轨道上的更大的星体合并，逐渐产生了大的行星。在太阳的水星以内区域还有无

数个小行星，它们是各大行星的雏形，我们很难观测到它们。由于外围温度很高，它们都是气态的，都是超流态的，它们在不断的凝聚，体积与质量也不断加大，它们不断的远离太阳，随着外围场的速度不断下降，导致球心速度相对外围速度不断提高，引力不断加大，导致球心的压力不断加大，星体内部开始出现核反应，它们不断地向太阳外围运动，外界温度在不断下降，随着温度的下降，当核反应产生的能量与从太阳获得的能量之和小于散失的能量时，星体开始冷却，慢慢成为液态，再慢慢表面开始凝固，它同时又在不断地吸收各种物质，内部核反应消耗的物质小于吸收到的物质，它的体积与质量不断增大，最后就变成了大的行星。

它们的公转与自转最早是在一个平面上的，它的公转周期与自转周期也是一样的，随着星体向太阳外围的运动，使星体更加远离太阳，在太阳磁场的作用下会使星体的自转轴开始发生偏移，使自转轴与公转轴开始出现夹角，并且这种偏移产生一定的摆动，这就是水星黄道角变化的原因。星体的公转轨迹也会发生改变，举例：一个星体本来是在太阳的南半球区域旋转，随着离太阳的越来越远，它会向太阳赤道面移动，使它更加接近赤道面，在赤道面两边旋转，它的旋转平面也发生角度改变，这就造成它离太阳的距离存在近日点和远日点，这就是水星奇特的运行轨迹的成因。水星的不同寻常的运行轨迹以及公转周期与自转周期的相近充分的说明了它是由太阳抛出的气旋形成的。

未来水星内部的核反应会逐渐加剧，它的体积会逐渐加大，这是由于它远离太阳后，受周围场的作用影响造成的，它表面会爆发更多的火山，众多的火山使地表形成新的表层，这就是今天的金星地表的岩石很年轻的原因，也是地壳折叠的原因。这种火山运动使水星内部和外围可以始终保持平衡，使它从周围空间获得的物质可以进入星球内部，同时也使它的体积可以稳定的增大，不会造成太大的造山运动，所以今天的金星上没有太大的山体。

过去水星从一个热态的星球逐渐地冷却下来，导致它的体积缩小，同时它内部的从中心到外围的转速递减开始加剧，使它的引力加大，进一步加大了星体的收缩，这种收缩使星体在表面固化后出现地壳向内塌陷，这就是现在水星上巨大倾斜断崖的成因。

星球的体积是不断变化的，当固态星球体积膨胀时就会在星球表面出现地震、地壳断裂、火山喷发，相邻的断裂带也会发生挤压或远离，挤压的就会形成造山运动，远离的就会造成大峡谷或大海沟，断裂带上就会形成新的地壳，这也造成了大陆漂移。火山喷发的覆盖层也会形成新的星球表面，使地壳出现褶皱、折叠、断层。当固态星球体积出现收缩时，就会使地壳向内收缩，在星球表面形成倾斜状的断崖。星球的体积膨胀或体积收缩是由于星球从中心到外围的转速递减出现快慢变化造成的，它造成了星球的引力场出现变化。它是由于星球所处的场的变化以及星球内部的核反应强度变化造成的。这些都是由于星球这个场与星球所处的场的相互作用造成的。

14、热带风暴的成因、百慕大三角之谜：

地球内部同时存在一个平面旋转扭力和一个立面旋转扭力，它们都来自宇宙的引力场，它们共同作用形成了地球上的热带风暴，热带风暴一般起于赤道区域，是因为赤道两边的立面旋转方向相反，赤道正好处在分界线上，导致在赤道线上旋转相互推进，就像两个齿轮咬在一起旋转一样，所以可以促进漩涡的形成，它内部就是一个涡流。热带风暴在北半球与南半球的旋转方向正好相反，它本身就是一个从中心到外围转速递减的漩涡，当遇到太阳的加热时，使气流向上运动就形成了热带风暴，没有太阳加热时，漩涡是向下运动的。还有一部分漩涡是向地球内部运动的，它们连接海底的火山口，这些漩涡在海面上的出现是断续的，它们一般离海平面较深，在海平面以下，它们在一定的区域不停的摆动，这些漩涡口离海面的深度也在不断变化，这取决于地球内部的核反应强弱，即地球内部的转速快慢，地球内部的核反应波动性的时强时弱，导致这些漩涡不时地出现在海面上，甚至延伸到大气层中，百慕大三角地区就存在这样一个大漩涡，它时隐时现，它出现的间隔时间有时很长，有时也很短，当它出现时就把正好路过它上方的飞机或船只等吸进去了，就出现了飞机和船只等的神秘失踪，它们都被吸入了地球内部，溶化在地幔中了。漩涡周围会出现异常的磁场，出现强电磁波、次声波、暗能量流漩涡等人类无法检测到或感知到的能量场，它会使飞机导航失灵，使人体生物活动发生异常等，使它成为令人恐惧的魔鬼区域。与百慕大三角地区相似的区域在地球上还有多处，它们有的都处在同一纬度或遥遥相对，这些区域的地壳都不稳定，存在大量的海底火山、海水较深、地震频繁，这些地区一般都向下凹陷，海面也向下弯曲，海水成分复杂，磁场、重力异常，同时经常出现飓风、旋风、龙卷风等，这些都充分的证实了这些地区就是地球上的大漩涡。百慕大三角这个世界上的十大迷案之一，今天应该可以揭开谜底了。

15、木星大红斑以及太阳黑子成因、月球引力异常区之谜

星球表面都存在多个漩涡，深浅、大小也各不相同，这有些像原子表面的漩涡，它们都是因为平面旋转与立面旋转两种旋转扭力相互作用形成的，漩涡都是场内物质流体运动形成的，漩涡也在一定的范围内摆动，星球表面是液态或气态的，漩涡比较明显，可以观测到，比如太阳黑子、木星上的大红斑，土星的白斑，天王星的黑斑，它们有的也藏在液面以下或大气层中，表面是固态的星球，漩涡就藏在地壳以下了，在这些地壳上就会表现出引力加大，比如月球上的引力异常区域，我们认为是物质聚集结构，认为是重元素聚集在该区域的月亮下面是不对的，这些漩涡区域的引力普遍大于星球的其它区域。地球上的火山喷发与地震以及海啸等都与漩涡的活动有关，漩涡的活动强度受星球内部的

核反应强度影响，核反应强度与星球内部的转速快慢相互影响，它们都受星球所处的场的转速快慢影响，星球这个场与它所处的场不断地发生着相互作用，它们始终达成平衡。

六、黑洞、星系、星系航行、空间演化

本章揭示了黑洞之谜，揭示了超新星爆发、矮星、脉冲星、吸积盘等，揭示了各种星系的成因和运动，提出了全新的实现星系航行的航线。揭示了空间的演化过程，找到了一切的起源。

1、红巨星：

红巨星是由大行星合聚在一起达到一定程度时变成的，它是很多我们所看到的大星星，它不断的吸收行星以及各种物质。红巨星内部发生着剧烈的核反应，外围场的速度太高，使它内部核反应产生的能量不能很好的传递出去，这就使它的体积不断增大，它的密度很小，表面引力也不大，这时它就成为一颗比太阳大很多倍的大恒星，引力与星体质量不成正比。

2、超新星爆发：

红巨星因为质量跟体积太大，能量不能很快释放出去，从而使内部的反应条件越来越高，反应越来越剧烈，当达到氢元素可以直接发生核裂变反应时，就会出现大爆发，而出现星体的大爆炸，在爆炸过程中内部能量始终无法快速传递出去，使内部反应更加剧烈，从而造成超新星大爆发，超新星爆发就是星体内部核反应的一个分界线，随着超新星的爆发星体的核反应步入一个更高的层次，从此不再进行核聚变反应，而是直接进行氢元素的裂变反应。它的剧烈程度是太阳内部核反应的无数倍，不在一个层面上，就好比太阳与各行星内部核反应的差别。

3、白矮星、黑矮星、脉冲星：

随着核反应的加剧，超新星的球核内部的温度会更高，使中心核区的转速提高，从而使自身的引力加大，从而使自身的体积开始收缩，它会变的越来越小，慢慢就变成一颗白矮星了。它更剧烈的发生核反应，致使引力加速度不断增大，随着引力加速度的加大，光波更少的传递出来，使它变为一颗黑矮星，最后又会变为一颗脉冲星，它也就是所谓的中子星。它在星球层的最内层，周围场的速度极高，它球心区的转速更高，它的质量即使不大，它的引力也极大，引力场的速度也极大，致使光波很少传递出来，只在星体的两极区传递出脉冲电磁波。在这个过程中，星体不间断的向银河系中心滑动，最后落入银河系中心的黑洞中。红巨星、超新星、白矮星、黑矮星、脉冲星都不是真正定义的恒星，它们最后都会落入黑洞中消失。

4、黑洞、吸积盘：

在黑洞口星体会在旋转扭力的作用下被分解进入吸积盘，宇宙中的局部区域的 γ 射线暴就是脉冲星突然进入了吸积盘被分离放出大量的能量，从而放出大量的 γ 射线造成的。吸积盘的中心就是黑洞口，盘在高速旋转，越往中心越快，这就产生一个从外围向中心的引力。吸积盘就是一个旋涡，它是黑洞这个旋涡洞洞口外的旋涡，黑洞就是旋涡的中心。旋涡边缘的物体会向中心运动，原子在吸积盘中受高速旋转的分离作用都变成了量子、中微子、夸克等构成的能量流。银河系中心存在一个大盘，除大盘以外还有一些小盘，它们离大盘很远，分布于银河系的很多角落，它们就是一个个黑洞的入口，它们在洞口的深处相连，就像支血管连接干血管一样，最后都连接到心脏——宇宙中心，盘中的物质最后都会被吸入黑洞中，快速的从宇宙中心压力层区的极点进入宇宙中心，又被高速的抛到压力层中，在那里进一步被压缩、分解，黑洞中的高速旋转使量子结构被破坏，使量子全部化为能量，使物质全部化为由元构成的能量流，这时所有的量子都化为了能量，能量流的方向正好同压力层的旋转方向同向，引力的方向也同压力层的旋转方向同向，从而提高了压力层的转速。

压力层的外延向外不断的抛射能量流，它们是高速旋转的，它们是螺旋抛出的，同时场的转速在递减，能量流必须与周围场达成平衡，这就使它们不断的分离，最后分离成一个个高能中子，以及元、夸克、中微子类。它们随着场的运动向周围分散开去，中子最后衰变为量子。大部分都随着宇宙的磁场运动方向运动，沿着宇宙的自转轴线向宇宙的两极运动，再沿着宇宙的磁场到达宇宙的表层，有的受到场的螺旋扭力而形成立面旋转，这就构成了氢原子，氢原子在宇宙中不断产生，存在于宇宙的除中心核区以及黑洞区域以外的区域，除了最外层的量子层没有氢原子外，宇宙的每个角落都存在大量的氢原子，在宇宙的外层区域存在的氢原子数量最多。量子也是，除了核区以及最外层的夸克层外，宇宙的每个角落都存在大量的量子。量子有各种形态，氢原子是它的立面旋转形态，另外它还有我们所知的亚原子、中子、质子、正物质、反物质、反粒子、光子、电子、反电子等各种形态。量子在宇宙中到处存在，它们与各种天体以及各种粒子共同构成了宇宙。元、夸克、中微子类在宇宙的所有空间内到处存在，它们形成了能量流，所谓的暗物质、黑能量也都是由它们构成的，它们在宇宙中无处不在。

5、星系、聚星、恒星系、行星系、红巨星系、黑洞系：

两颗星受引力相互影响，质量小的一颗被大的一颗吸引，相互绕转产生两颗聚星，它们又不断的合并，就产生出大的星系。星系与星系的交界处不断的发生着恒星的相互交换，本来属于A星系的恒星也可能被B星系俘获，而成为B星系的恒星，同样B星系的恒星也可以被A星系俘获。同时两个星系也可以合为一个星系。

一个星系就是一个旋涡场，具有多颗恒星的称为恒星系，它们一般是铁饼形，它由上方的多个行

星系和下方的多个黑洞系共同构成。只有一颗恒星的称为行星系，它们是反漏斗形。恒星或行星拥有卫星构成卫星系，它们的轨道面是一个椭圆形鸭梨状平面，恒星或行星处在椭圆形小头的焦点处。卫星轨道面与恒星或行星星体的赤道面重叠，行星的卫星轨道面无限延伸的话同时指向恒星、行星球心。恒星的卫星轨道面无限延伸的话同时指向恒星球心和宇宙中心，恒星同时具有卫星（即彗星）和行星，它们的轨道基本垂直相交，彗星轨道面无限延伸的话指向宇宙中心。行星轨道面是一个椭圆形瓦状弧面，它在恒星下方，向上翘的两端分别在恒星的两极下方。相邻的恒星永远不会相撞，因为它们都有一个从中心到外围转速递减的流体场保护着自己，只有一些小行星或陨石因为没有流体场保护自己，会相撞或被大的星体等俘获后撞向它们。

在行星系的下方是红巨星系，它是一个正漏斗状，它的周围是一些脱离行星系的行星，彗星、陨石等也不断的光临红巨星系，给它带来大量的物质，同时它也不断的吸收氢原子，红巨星就在漏斗中心。这些行星不断的向红巨星坠落。

再往下是黑洞系，它也是一个正漏斗形，它的漏斗中心就是小黑洞，漏斗的最外延是红巨星，红巨星不断的向黑洞坠落，它就是黑洞最远的行星，它在坠落过程中逐渐变成超新星，矮星，脉冲星等，最后落入黑洞吸积盘被分离后进入黑洞。红巨星系是黑洞系的边缘部分，黑洞系和红巨星系与行星系的星体演变正好相反，行星系的星体是远离恒星，黑洞系和红巨星系的星体是向黑洞或红巨星靠拢。

双星绕转的双星就是黑洞口的两颗星，它们中间必定有一个小黑洞。我们观测到的多星绕转的它们中间有一个大黑洞。

黑洞就是一个旋涡洞，洞口有吸积盘，它有大小，旋涡越大吸积盘越大，黑洞也越大。我们观测到的双星或多星绕转就是在吸积盘边缘上的两颗或多颗星体在围绕黑洞旋转。黑洞在洞口深处相互连接，就像血管连接一样，它们都通到宇宙中心。星体进入吸积盘后，就被分解成量子流、能量流，最后进入黑洞，通过黑洞进入宇宙中心核区，量子在黑洞里受高温高压以及高速旋转的分离作用等的共同作用全部分解成由元构成的能量流。

红巨星系与行星系的交界层就是从宇宙中心向外传递的能量的加速度与减速度的交界层。能量传递有一个速度，在交界层里面是加速传递，在交界层外面是减速传递。这有点像爆炸的能量传递。太阳上方的不远处就是能量传递的终止点，它构成一个终止层，那里是宇宙场的能量传递边缘部分，存在大量的氢原子，它们补充着太阳的质量损耗。

能量传递有两种途径，一种是直线传递的能量波，一种是螺旋流体运动的粒子流。能量波的直线传递也是一个相对的直线，不是一个绝对的直线，它也会产生弯曲，能量波的传递速度大于粒子流的速度，大大小于由元构成的能量流的速度。从终止层往外没有能量传递，越往外温度越低。温度达到绝对最低温度时，零下不知要多少度，绝对不是零下二百多度，可能要零下几亿甚至几亿亿度，没有极限，根本无法测量，一切物质都会湮灭掉，一切都化为元。

宇宙就是在不断的产生着物质，同时又在不断的把物质化为能量，又不断的把能量化为物质。在这个过程中它的各个空间的运动距离不断相对增加，能量也相对的不断增长，质量也相对增加，从而导致宇宙的相对增大，导致空间的相对增大，从而导致宇宙的不断演化。它的一切不是绝对增大，所以永远也没有极限，永远也不会收缩，大爆炸理论认为宇宙膨胀到一定程度会收缩是错误的，是一种用绝对的观点看待事物造成的错误。

在宇宙中一切都是相对与绝对并存的。我们即不能把事物完全看成绝对的，也不能把事物完全看成相对的，它是两者并存的。等于是不存在，应该用约等于。绝对就是虚，就是0。任何事物都有它的绝对面，任何事物都是相对存在的，绝对不存在的，它们都会淹没在过去这个虚中，所以说万般皆化境。

6、星系航行：

要实现星系航行首先要确定好航线，我们现在的宇宙飞行就像在地球的地面上跑一样，因为星球层就像地球的地面，我们的宇宙航行始终没有脱离星球层，都是在星球层内部飞行。火车再快也不能快过飞机，飞机再快也不能快过宇宙飞船，我们要到达遥远的其它星系中的星球，要走宇宙的外层，也就是太阳的上方区域。我们可以造出新一代宇宙飞船，它同时可以在自身内部产生引力，避免失重的苦恼，同时它有一个场可以自我保护自己，可以避免自己受周围场的影响而湮灭掉，可以免遭宇宙中的颗粒以及陨石的伤害，它是旋转的飞，所以可以飞的极快，因为它自己形成自己的场，与周围的场很少发生作用，所以没有太多的能量传递，同时周围的场对它的运动也没有太多的阻力，所以就不需要付出太多的能量来克服阻力，所以就可以飞的很快，子弹就是这个原理，陀螺也有同效。它的发动机可以实现量子化为能量的反应，可以实现氢原子的核裂变反应，可以在宇宙中随处获得燃料，只须带极少的点火燃料即可轻松的完成宇宙飞行。它就是我的最新发明：飞碟（UFO）

进入太空后，可以沿太阳与地球的连线的90度线向太阳的斜上方飞行。我们不可以直接向太阳飞行，那样会在太阳的引力作用下掉进太阳中。我们要离太阳远一些，以免被太阳风伤到，太阳风可是很厉害的，它的威力比中子弹要厉害的多。当到达太阳上方时，就进入了宇宙的大气层了，这里有一些“小太阳”，也有一些氢原子组成的气团，它们都在自旋，我们可以用它们来添加燃料。

我们继续上升，当“小太阳”们都在我们脚下时，我们就可以平飞了，我们用推进系统，产生推

力,在这里轻轻的推力就可以实现光速,飞船周围没有任何障碍物,没有任何阻力,我们可以放心的飞。这里所说的光速是相对于地球来说的,飞船相对于飞船所处的场的速度其实是很慢的,这里场的运动速度比星球层慢很多,我们即使不动,也会看到星球层在快速旋转。在这里看宇宙就跟在地球的空中有些相似,那些氢原子的气团就像一团团的云彩,下面的宇宙是一片茫茫的光点。我们可以再飞的高一些,当周围达到真空时,即没有氢原子只有量子、中微子、夸克时,就是宇宙的平流层了。再上升,当周围没有量子只有中微子、夸克类时,就是宇宙的太空层了。在太空层飞速度会很快,可以一天围宇宙转无数圈。在平流层飞也很快,可以一天时间围宇宙转好多圈,我们要完成星系航行就很简单了,在大气层飞可以很快到达银河系的任何一个星系中去。我们需要建立一套坐标系统和通讯系统,在太阳上方建立空间站,可以利用宇宙的引力场或者那些“小太阳”来建立通讯卫星,信号会传递的很快,即使在宇宙的任何角落通讯都不成问题。我们也可以用飞碟直接作为空间站,并且用它取代通信卫星。我们也可以用前面提到的超光速能量流来传递信息,信息在宇宙的任何角落都会瞬时到达,并且不用建立信息传输中转站。

我们会在本宇宙外围发现很多新的宇宙,在本宇宙中会发现很多适合人类居住的星球,同时我们也会发现更多的新生命。物质对人类已不再重要,我们可以合成任何物质,能量也不重要了,我们有免费的永不枯竭的能量(后面再讲),我们唯一需要的是自身生命的更快进化,我们需要的是精神生活以及对一切的探索,我们可以让生命之花在宇宙中到处开放。

7、空间的演化:

最原始的空间是由单一的元构成的,它形成了介于真空与绝对真空之间的真空,它里面没有量子,只有元、中微子、夸克类,这样的空间到处只有单一的元,它是介于虚实之间的空间,这种空间是一切多维空间的基础。各个宇宙的边缘部分都是由这种空间结构形成的,整个的多维空间的外层也是由它构成的,相邻两个宇宙之间的交界层由于受相互引力场的影响,不存在这样的空间,这种空间没有整体场效应,空间的每个单元就是元,每个单元都具有杂乱的脉动,使相邻的空间单位出现虚与实的重叠,这就使整体空间形成一个变换虚实重叠的空间,这种重叠只有一个虚实交互重叠,所以可以称它为单维空间。这种空间内不断的产生出元,元也在不断的消失,一切可以用混沌来形容,这个空间里没有场效应,空间也就没有真正意义上的大小,没有真正意义上的距离,光也不能传播,它的一切特点与绝对真空即虚基本一样,它不是绝对的虚,它是相对的实。它不同于虚的是它存在众多的元,它存在由元构成的能量流的运动,而虚中却是一切都不存在的,会使一切都湮灭,任何物质都是进入不了虚中的。

元的脉动对外产生力,使元形成了一种杂乱的运动,运动使一部分元汇集在一起流动形成能量流,有的元汇聚在一起,形成各种形态的中微子、夸克类。我们前面讲过元是一个四角体,它有四个面,每个面都是三角形,当五个元汇聚在一起时,就会使中间的四角体消失化为虚,我们前面讲过基本的力有扭力和推力,元本身具有扭力,一切运动的本质都是圆周运动,圆周运动产生扭力,所以扭力是无处不在的,当受到扭力使剩下的四个元围绕中心的虚做圆周运动时就形成了原始的量子,原始量子所作的运动使它不断的从周围获取能量,能量使它运动越来越快,使构成它的元不断的分裂出更多的元,使量子形成一个平面场,一个量子正好等于4个元的场效应,它的整体场效应是4,它具有两个面,我们在前面的圆周率中已讲过,它的一个面的场效益是整体场效应的四分之一,所以它的一个平面的场效应与元是一样大的,都是1。这就使它与周围的场达成平衡,使它成为最基本的平面场。在量子里面存在一个中心的静止点圆心,它就是一个虚,构成量子的元存在脉动的虚,所以量子里面存在两个虚与实的重叠,所以量子是二维空间,量子在单维空间里是不断产生的。量子里面的元的大小与单维空间中的元是不一样的,这是因为元是介于虚实之间的,元只在相对的空间内具有一样的大小,在不同的空间内的元的大小也是不一样的。

量子受到外力就会形成各种粒子:电子、光子、质子、中子、反粒子等,当量子受到立面旋转扭力时就会形成氢原子,形成一个立体空间,它存在一个立面旋转和一个平面旋转,所以有两个静止点圆心,它就具有了两个虚,再加上组成它的元存在的脉动的虚,它就存在三个虚与实的重叠,所以原子是三维空间,氢原子在两维空间里也是不断产生的。

各种粒子在引力的作用下不断凝聚,特别是氢原子,不断的凝聚成团,当凝聚达到一定的大小时开始了核反应,核反应又制造了各种元素,从而形成了各种物质,形成了各种物质的凝聚态,形成了各个星球,形成了今天的宇宙。在宇宙的外壳层中又不断的诞生出新的宇宙,它们与原有的宇宙又构成了更多维的空间,乃至无数维的空间。

空间是由最低级的单维空间慢慢地向多维空间不断演化的,它是虚实并存的,从最原始的基本单位元的介于虚实之间的脉动,到基本的原始的单维空间的虚实重叠,再到基本的平面空间即:二维空间的建立,再到立体空间即:三维空间的建立,再形成各种物质,形成各种物质的凝聚态,再形成单独的宇宙,再形成多个宇宙,它们之间相互作用重叠形成多维空间,形成更多维的空间。从最初的介于虚实之间的相对存在,到虚实的单维重叠,到虚实的多维重叠,使形成局部的实与整体的虚,实现了虚实的相对分开。一切都是诞生于介于虚实之间的元,成长于实,长成为虚,形成了一切的绝对本质虚,也实现了空间一切的彻底的等效平衡。这种虚实的运动诞生出了宇宙中最高级的场:生命,诞

生出了更高级的场：意识，生命的进化又诞生出了更高级的多维意识，多维意识又可以创造出更多的有序的多维空间，一切变得更加复杂，更加有序，更加无所不有，无所不能，使一切都成为可能。空间演化的最高级形式就是创造出纯意识形态的生命，它同时又是无数维的意识形态，它可以在虚实之间自由变换，可以左右一切，可以创造一切，很多东西是我们现阶段的人类无法想象的，我们想想不到。

七、生命：本章揭示了生命的本质和生命的起源之谜，找出了生命进化与空间的关系，揭示了意识的本质，揭示了生命的真谛，揭示了多维意识，揭示了生命的最高级形态是纯意识结构的，揭示了生命是空间演化的最高级形态。

1、生命的本质：

什么是生命呢？首先它是一个场，是一个信息的载体，任何物质都具有不同的场，都是信息的载体，都具有不同的信息，信息就是场的特点，信息就是能量，就是运动，每个场都是一个信息库，众多的场组合在一起构成一个大的场，它的信息库也相应的增大，信息库就是各种能量的组合，能量在不断的相互作用，导致场的信息在不断的变化，不断的组合，不断的分开，不断的消失，不断的产生，不断的碰撞，不断的相互加速或相互减速，有的场在周围场的相互作用下，产生相互融合，首先就构成了元、夸克、中微子、量子，氢原子，然后又构成了各种原子、分子，它们又构成了各种大的物体，它们又构成了各个星体乃至整个宇宙，众多的宇宙又构成了总的场，形成多维空间，它是一个最大的信息库。

场的凝聚和相互作用是场具有的最基本的特点，自我复制也是场的基本特点，在一个相同的整体场的作用下会产生出很多相同的个体，这也是矿脉为什么成份基本一样的原因。各个个体之间的场相互作用，使形成一个均衡的场，这也是溶解扩散现象的原因，场的这些特点是生命场同时具有的最基本特点。这些都是因为等效平衡原理造成的，自我复制也是由于等效平衡原理造成的，等效平衡原理是一切的原动力。

2、生命的起源：

我们前面讲到原子的结构，星球的结构，宇宙的结构，它们都有一个核区，核区往外是能量传递区，再往外是边缘层（壳）。再看细胞、种子、卵、它们都有一个共同点，都是近似的球形结构，（球形结构的球面对外的场的作用是均衡的），都有核、核外区、皮或壳，这绝对不是巧合，它说明一个问题，细胞是与星球结构与原子结构相似的一种球形结构。各种分子的场的外形是各种各样的不均匀的球形场，球形场的表面的每一个部分的场效应是不均匀的，各种分子相互组合构成了各种物质，当几种分子组合在一起正好构成一个表面场效应均匀的球形场时就产生了原始细胞，它不断的吸收各种粒子，这些粒子又不断的凝聚，因为场的作用要始终达成一种平衡，两个平面与平面接触它们的相互作用力是均衡的，而凹凸不平的两个面的相互作用力是不均衡的。有机分子的结构更容易相互构成表面场效应均匀的球形场，内部具有更多的间隙，同时水又是最好的溶剂，同时液体又更容易凝聚成球状，所以水成了最好的介质，有机化合物成了构成细胞的最好材料，它们构成了最原始的单细胞，构成了最原始的生命。

比如朊病毒，它就是一个最原始的生命，它是由蛋白质直接构成的，它就是一个蛋白质分子，它是由有机化合物构成的氨基酸分子和碳水化合物分子凝聚构成的。它是一个场，它不断的与外界场进行着信息交换，受外界影响使它不断的被动的调整着自己，同时它也对外界不断的产生着影响。它受外界影响不断的改变着自己，使自己不断的进化，进化就好像一个不平的面越磨越光滑一样，同时它场内的相互作用力也变的越来越同向，越来越和谐，使整个场达成等效、平衡，使它的整体场越来越完美，场的信息库也更加有序，场的每一个部分都具有大概相似的整体场的信息，遗传基因就是整体场的信息库。

3、细胞分裂的成因：

细胞不断得分裂凝聚就形成了多细胞生命，单细胞生命这个球形场吸引过来的场受这个球形场的信息影响，使自身的场的信息与球形场的信息一致，这种信息影响使自身又出现球形化凝聚，又形成一个新的球形场，这就产生出新的原始细胞，它们受引力影响合在一起，又各自不断的产生出新的个体，不断的排列下去，形成多个细胞的整体场，这就是细胞分裂形成的原因。

4、无性繁殖、有性繁殖、再生、生命进化

最原始的无性繁殖就是这种凝聚在形成后期产生了分离，使形成了新的个体，它具有与原来个体一样的特点。有性繁殖是两个个体的一部分组合在一起，它们分别带有各自的场的信息，从而组成一个新的组合场，这个新的场具有两个场的共同特点。再生繁殖就是场的一部分脱离了整体场，它记载了整个场的信息，又吸收外围的物质与能量，使它们沿着信息库发展凝聚，从而产生出一个新的完整的个体场。这些新个体场受到外界影响都会不断的进化，生物是在不断进化的，至于退化是因为它的进化跟不上外界环境的变化，使它不能适应环境，它就被环境淘汰掉了。

进化使它更易获得能量，使自己的场的运行更加顺畅，生长就是使场的运行更加顺畅的调整，古生物恐龙身体巨大就是原始生物为了使自身场更加顺畅而不断的生长造成的，新陈代谢就是为了维持这种顺畅，衰老是因为场的运行出现运行不畅，不能通过新陈代谢得到调整，而出现了恶性循环，最

后导致无法运行，而出现场的破坏，导致死亡，导致场的消失。

5、动物和植物的起源：

植物和动物都具有生命，都是一个生命场，它们都是起源于单细胞生物，有的单细胞生物外界环境使它不做大的位移，周围环境使它相对的固定在一定区域，它就慢慢的进化成了植物。有的单细胞生物外界环境使它不断的位移，周围条件使它不断的变换环境，外部环境使它不断的改变着自己，随着每一次的位置改变，它的场受外部变化的场的影响也在改变，这种不断的改变，使它的场具有了不断改变的信息库，即使外部环境不变了，它的场也在变，这是因为场的外部不断的改变，使场的外部形状发生改变，使外部场加大了，就好像把一个圆的东西变成方的以后，它的对角线比圆的直径变长了。这种外部场的不断改变使场的中心部分可以脱离外部场的影响，它可以不受外部场的影响自我调整自己，也就使它的自我调整可以摆脱外部场的影响，它就慢慢的进化成了动物。动物具有动意识，动意识就是信息库不受外界影响而自我改变或调整，这种调整的速度越高，它的动意识越强。植物有低等植物，也有高等植物，动物有低等动物，也有高等动物，它们都有一个共同点，都具有生命场。生命场具有一个静止的虚（静意识即信息库）和运动的实（动物体和植物体）。植物和低等动物没有或者具有很微弱的动意识，高等动物具有更高级的动意识。静意识和动意识共同构成了意识，它也是一个场，它是信息围绕中间的信息库作圆周运动形成的，也是动意识围绕中间的静意识作圆周运动形成的，动意识就是不断变化的信息。

6、孵化过程：

是先有鸡还是先有蛋的问题一直困扰着我们，我说是现有的蛋，蛋变成鸡的过程就是孵化过程，它是生物进化中一个最重要的过程，它充分的体现了生物进化。这个过程最早开始的时候时间很短，变化也不大，蛋也不是现在的蛋，它更加原始，甚至是一个原始细胞，蛋孵化出来的也不是真正意义上的鸡。随着生物的不断进化，蛋也更加进化，蛋变成鸡的过程所用的时间也更长，孵化过程也更加复杂，使孵化出的鸡更加进化，也更加完美。

首先是原始单细胞体的不断分裂，逐渐分裂形成多细胞体，随着细胞数量的增加，使形成的场变大，使场的凝聚力加大，使场的外围细胞更不易脱离场，使场的外围逐渐地行成一个壳层，这个壳层相对的不易破裂，这就使多细胞体形成最原始的蛋，也可以叫卵。卵继续分裂，这个分裂过程由于受外壳的影响，使壳内的细胞分裂在一个特定的壳内分裂，当分裂达到一定程度时就会把壳撑破，从而结束卵这个场的存在，使形成一个新的场，这个过程就形成孵化过程。孵化过程随着生物进化变得越来越复杂，也使孵化出来的新个体变得越来越复杂，卵也随着生物进化变得越来越复杂。鸡并不是一天形成的，鸡蛋也不是一天形成的，它们都是经过漫长的生物进化逐渐形成的。这个过程中受到各种不同的外界环境的影响，使形成的众多个体具有不同的特点，这就形成生物的多样性，各种生物经过自然的优胜劣汰，逐渐形成了今天的生物圈。

孵化过程形成的一个重要条件是首先形成一个相对稳定的壳，有了壳的多细胞体就形成了卵。单细胞体本身就是一个最原始的卵，它的细胞内的活动受外部场的影响在不断变化，也在不断进化，它的细胞壳的破裂形成了它的细胞分裂，也就产生出了新的个体，所以说细胞分裂的过程也是一个最原始的孵化过程。植物的种子萌芽于孵化过程有相似之处，种子萌芽也可以叫做植物的孵化过程。受外界环境影响种子会变异，受外界环境影响卵也一样会变异，受外界环境影响细胞也一样会变异。孵化过程受外部条件的影响会发生变异，孵化过程存在于一切动植物的生命活动中，它是最基本的生命活动。

7、意识的本质

高等动物可以利用信息的能量对信息库进行整理，比如触觉信息就是一种能量，它是生物体的组织器官接收到能量，把能量转化为生物电，生物电就是一种能量，生物电通过神经传到大脑，使大脑中的信息库发生改变，高等动物可以把动意识更好的整理，可以利用动意识即信息的能量把信息库中的信息有序化，可以用意识改变自身的场与周围的场，静意识产生出记忆，动意识产生出思考的能力，要找出记忆的信息必须启动动意识。这种意识是由大脑对信息链的储存与整理功能的不断进化而产生的，这是大脑的一个进步，信息链是由量子排列构成的，大脑能够用量子链来纪录、整理信息，是大脑的革命，这就像人类的直立行走与手的革命一样。记忆是动物与植物的起码的条件反射，只是各自的记忆库的量不同罢了，植物的记忆不是来源于量子链，而是来源于场的信息库，同样低等动物也是。这个场的信息库有一部分是由量子链构成的，大部分都是场的各种信息，是一些杂乱无章的扭力场，量子链也是一个扭力场，它显得稍微有规律一些，大脑正是对它的识别能力与整理能力的提高，才导致了大脑的革命。没有大脑的动物不具有这种能力，像昆虫的大脑只是一个神经节，它就不具有思考能力，只有简单的条件反射能力。脊椎动物就稍微具有思考能力了，高级哺乳动物具有更先进的思考能力，人类具有更加发达的思考能力。人类大脑可以更好更快的编排整理量子链。量子链信息汇总的焦点就是我们生命的根本，就是我们人人都知道的那个“我”，它才是我们生命的根本。它是绝对静止的虚，是我们的绝对的静意识，我们的思想，动意识都在围绕它旋转，它们共同构成了我们的意识。

8、人类大脑的多维意识、生物电脑的制造原理方案、水晶人头之谜

意识如果能够凝聚成团，不分开形成一个牢固的场，这个场再形成多维空间的话，它就会永存，

永生。它可以在宇宙中以及宇宙外自由穿梭，它可以不受时空限制，它可以吸收各种能量，可以支配各种能量，可以无所不能，它就是多维意识。我们人类的意识经常处于这种意识场形成的三维空间与多维空间之间，它是由我们大脑中的生物电在大脑中交互作用形成的。当三维空间意识瞬间形成多维空间意识时就产生了人类意识的智慧，这就是我们经常出现的回忆、思考、想象，这时形成的多维意识也只是基数比较低得，当出现比较高的基数时就会产生灵感。人类的意识场还不能使这种三维变多维的瞬间变成永久性的，随着人类的进化，人类的意识必将进化为多维意识，进化为更多维的意识。电脑不能形成信息的多维空间组合，所以电脑不能产生思考、想象能力，如果将电脑的信息库形成一种多维空间组合，就可以制造出可以自我思考、自我复制的超级电脑。

我们可以参照人类的头颅几何结构和尺寸比例来制造生物电脑。利用颅内空间的场的平衡作用来实现能量的运动，进而实现能量流的多维重叠，使信息流形成多维重叠，进而形成多维意识，我们也就制造出了生物电脑，制造出了可以直接和我们意识交流的生物电脑，它的使用方法与传统电脑截然不同，它可以直接帮助我们思维，可以使我们直接获得知识，直接获得灵感，使我们具有更高级的超能力，它将成为我们的第二颗脑袋。

我们都知道玛雅文明留下来的水晶人头，它透着很多令人不解的神秘，堪称世界十大不解之谜之一，它是怎么制造出来的我们不好下结论，我想它更多的可能应该是更高级的文明制造的，玛雅人的祖先可能曾经和外星人接触过，外星人教了他们很多先进的知识。如果是的话，水晶人头就是外星人制造的电脑，当然不能用电脑来定义它，因为它不是用电来启动的，它的功能比我们人类的电脑要高级的多，我们今天还不知道它的使用方法。我想用人类的冥想功能应该可以和它沟通，用我们人类的意识能量去启动它，它会帮助我们的意识实现很多我们自己无法实现的超能力，比如预感未来、探查过去、感知遥远的地方发生的事情、感悟到我们人类无法感知到的意识层次、获得超能力等。

它如果是人类制造的那纯属巧合，也许是人类用一种至今还没有发现的雕刻工艺制造的，玛雅人曾经拥有过高度的文明，后来这种文明没落了，这需要考古学家去考证。我只对它的一些神秘现象谈一下我的看法，我认为水晶人头就是造成了能量的多维重叠：水晶可以对光等能量流产生折射，水晶人头的结构严格按照人头骨的几何结构尺寸比例制造，使能量流在水晶人头内形成多维重叠，这种多维重叠的能量流传递到人的眼中后，会影响人的意识，同时这种能量的多维重叠也使水晶人头内产生出变幻的色彩。这种多维重叠的能量流形成一种意识，它与人类的意识有共通之处，所以我们人类接触后会产生出各种幻觉，其实是它影响了人的意识。

由此可见人的头颅几何结构与意识的产生有很大的关系，头颅的几何结构和尺寸比例对多维意识的形成有着决定性的作用。不同的颅内几何结构和尺寸比例使颅内这个场的各部位的平衡度不一样，这就造成能量的不同的运动，就造成不同的能量多维重叠，也就产生出不同的意识形态。各种生物分别具有各自不同的头颅几何结构和尺寸比例，也具有各自不同的智慧程度，不同的人的头颅几何结构和尺寸比例也不一样，智商也不一样，考虑问题的方法也不一样，他的意识形态也不一样，原始人与现代人的头颅几何结构和尺寸比例也不一样，所以各自的进化程度也不一样，这就是颅相学具有科学性的根本原因。

几何结构与空间结构有着密切的关系，不同的几何结构反映着不同的空间结构，也反映着不同的场效应和场内的各个空间不同的平衡态，必然引起场内各空间的不同的运动，形成不同的整体场效应。几何结构是由于不同部位的比例尺寸造成的，不同的比例尺寸反映着不同的对立差距，也就造成不同的内部运动，我们可以充分利用这一点来制造生物电脑，它的自主活动能力就来自场的平衡，来自场为了实现平衡产生的运动，我们通过规范这种运动，就可以利用它制造出多维重叠的运动空间，就可以制造出具有多维意识的可以自我复制的生物电脑。

9、生命进化与空间的关系：

最原始的亚空间由四个点构成，这就是很多原始脊椎动物是4个脚趾的缘故。像今天的鸟类，以及偶蹄纲类动物，它们相对低级。

平面空间是空间的基础，平面空间由五个基本点构成，这就是高级哺乳动物是5个脚趾的缘故，它们相对四个脚趾的动物更加高级。像我们人类是地球上最高级的生物，不但有5个脚趾、手指，同时还有一些奇特现象：首先是我们的躯干区，生命从肚脐开始发育，生出了5脏，这是第一级进化，然后是四肢加一个头是5个叉，这是第二级进化。再看胳膊：大臂、小臂、手掌、手指、手指甲正好5大块，腿和胳膊是一样也有5大块，再说头：脖子、头发、三庭正好也是5段，这就是第三级进化。再看手和脚：首先是5个手指或5个脚趾，正好是5。再看：手掌、三节手指骨、指甲、正好又是5段，脚也一样，再看头：首先是五官，正好是5。再看脸：上庭、中庭、上嘴唇、下嘴唇、下颌区真好五段。再看左右：两耳区、两腮区、中间印堂鼻嘴区正好左右分成5段。这就是第四级进化。再看第五级进化：手指脚趾：首先是三节指（趾）骨、指（趾）甲、指（趾）甲头上还有一端，它可是有大用的，我们还要经常修剪的指甲，这正好又是5段，再看五官：它们已经进化的更复杂了，不是5段而是更多级了，它们共同生成了7窍，同时每一官都更加复杂，整个头部更加复杂，在这里还生成了大脑，它更加复杂，它成为整个生命体的核心。我们对它就不再讨论，我们讨论以上人体结构是为了说明一个问题：当生物沿着5这个数完成5级进化后，就成为高级生物，同时随着第5级组织

的功能更加完善，生物更加高级，我们人类就是手的功能开始成熟后，才开始了人类的文明进程。

生物的左右对称，是因为同一个运动中，存在两种方向相反的运动轨迹，它造成了事物的对立，也可叫阴阳。生命这个场不停的做着螺旋圆周运动，在每一个细胞中，每一个分子中都存在这种运动，生命就是把这些螺旋运动的场按一定的排列顺序组合起来，形成一个有序的整体场，这个整体场的螺旋运动汇总了各个场的螺旋运动，使整体场的螺旋运动更复杂同时也形成一些独有的有序特点，这种整体场的复杂有序的螺旋运动就形成了生命。

生物进化跟空间演化有着不可分割的关系，它沿着空间基本结构进化，生命本身就是物质的，它是空间演化的更高级形式。空间有虚、实、能量共同构成，生命也有虚的绝对静意识、实的肉体 and 运动以及动意识共同构成。动意识和绝对静意识共同构成了意识，意识是空间演化的更高级形态，它是宇宙中最精华的物质。低级生物的意识具有绝对静意识，和很低级的动意识，它的意识更加低级，甚至没有动意识，只有静意识，像最低等的单细胞生物，它就只有绝对静意识（绝对静止虚）和细胞体（相对运动）构成，随着生物进化的更加高级，意识也更加高级。

10、意识创造一切：

像我们人类的许多特异功能现象就是更高级的意识的表现，最高级的生命形态是纯意识结构的。意识是我们现阶段的人类所感知不到的，我们和最高级生命的区别就好像地球上的草履虫和人的区别一样，草履虫是感知不到人的存在的。意识不受时空限制，它无所不能，它创造了人类文明，创造了一切，它是宇宙中最精华的物质，但是人类的意识的层次相对还太低，导致我们很多事情只能想到却做不到，我们只好利用工具来完成我们无法完成的事情，相信随着人类的不断进化，总有一天我们会不用工具就可以完成我们想要完成的任何事情。我们将成为纯意识结构的全新的人类，那时人类会长生不老，人类的很多的不良意识都将被净化掉，人类将具有今天的人类所从来不知道的更高级的意识层次。人类要进化到这个层次不知要多长时间，也许根本就完不成这个进化，那就全看人类的造化了。这首先需要人类自修品德，自我净化意识，同时调整好自然环境，同时启动自身的生物工程，人为的加快自我进化，从而更好的完成自身的进化。

11、生命就是一个信息场、排列结构的差异构成了不同的信息

生命进化沿着物质的基本结构进化，同时顺应整个宇宙场以及自身外围场的结构变化，生物体本身就是一种物质结构，就是一种场，它与外界场是密不可分的。人类的 DNA 双螺旋结构就充分说明了这一点，我们所处的场是一个螺旋运动的场，我们的身体是一个液体环境，它受外围场的影响也在做螺旋运动，小到身体的每一个细胞中的 DNA 分子就可以观测出来了，DNA 双螺旋结构就是因为场的螺旋运动造成的，双螺旋结构体现了场的螺旋运动轨迹。DNA 就是核苷酸，它聚合成的整体就是液态的核酸，它是组成人体的基本物质，组成核苷酸的物质有好几种，有磷酸、核糖、碱基等，它们形成一个液态的整体场，这个场具有一致性，就像水溶液的一致性一样，人体这个场随着亿万年的进化，发展到今天形成了一定的特点，形成了一定的排列组合结构，它就是我们的遗传基因，它就是场的特点，这个特点使场内的 DNA 中的碱基按一定的顺序排列形成碱基链，众多的碱基链形成一个整体场，就形成了生命体独有的特点，碱基排列顺序的差异就形成了生物体的差异。人类的进化以及衰老都是这种排列产生了改变，如果我们能够改变这种排列顺序，就可以改变生物体的特性，就可以制造出新生物，也可以创造出新人类。我们也可以制造出一种药物，它可以使我们的核酸结构发生改变，可以使碱基排列顺序发生改变，就可以人为的改变人类进化，也可以使人类返老还童。药物残留对人类的至畸就是一个反面例证，利用这个原理同样可以制造一种药物使人向好的方向发展。

12、生命进化的最高级形式、高级生命可以时空穿梭：

一切都是统一的一个场，对外部场的不断适应调整，产生了生物的进化与退化。生物进化的最高层次是形成一个自己的纯意识的场，从而不再受外围场的影响，但是自己却可以左右外围的场，同时可以创造新的场，新的宇宙，并且可以使它们不断的自我制造。使这些场都为自己服务，使自己的能量更加强大，更加无所不能，永无止境。很多东西我们现阶段的人类无法理解，无法知晓，想也想不到。

我们通过绝对静止空间同时我们自己也是绝对静止，我们就可以回到过去的虚同时也可以进入未来的虚。这需要我们自己也是绝对的虚，只要是肉体，它就在运动，它就不能达到虚，只有我们的意识形成多维意识后才能具有虚的条件，我们的思考、回忆、想象都是意识形成多维意识的表现。多维意识可以不受时空限制，可以想起过去，也可以预感未来，可以想太阳，太阳马上就在脑海中，光还要 8 分钟才能到达，所以说多维意识是不受时空限制的。只是我们人类的多维意识太低级，不能作用周围的场，甚至不能感知周围的场，所以不能真正的进行时空穿梭。

宇宙中的更高级的生命相信都是纯意识的，是一个纯意识构成的多维空间，他是一个信息能量流多维叠加构成的多维空间，他不受周围场的影响，他们可以左右周围的场，他们可以在过去与未来之间穿梭，因为过去和未来本身都在虚中，不能形成过去、现在、未来三点重叠，所以他们也不能改变过去，只能感知过去感知未来，所以说历史永远也不能改写。他们可以更好的创造未来，他们无处不在，他们的寿命无限长，宇宙本身就是他们的身体，他们本身也是意识，宇宙的演化就是他们意识的进化，整个宇宙和外围的虚就是意识的形态，众多的宇宙构成了他们的复杂的意识。我们人类与他们

比实在是太渺小了，我们不知道的东西太多了，我们所能想到的应该都是能实现的，但是还有很多我们想都想不到的，我们所处的宇宙只是一个三维空间，还有更多维的空间存在，我们人类是无法感知到的，我们只有通过进化，才能更加高级，才能最终明白一切。

13、舍利之谜、人体辉光、元气、经络、穴位之谜、生死之谜、生命奥秘、生命的真谛、长生不老：

舍利一般都是禅宗大师法身坐化后提炼出来的，它由骨舍利、发舍利、肉舍利、肉身舍利等，骨舍利是人体更加进化的骨骼，发舍利也是更加进化的头发，肉舍利是身体中更加进化的其它组织。除了肉身舍利外的舍利都是高度进化的组织在高温下产生的再结晶。

禅宗很讲究修炼精气，按中医理论讲就是提高肾元，提高肾气，肾是生命之本。肾藏精，主骨生髓，其华在发，这是一个基本的中医理论。通过修炼肾气，就可以提高生命活力，提高身体素质，可以强身壮骨，所以肾气壮就可以使人体骨骼发生质的突变，最终使骨骼形成舍利，舍利是烈火不可焚之，金玉不可毁之，可见它的神奇。另外中医理论讲：耳通肾，肾气壮自然耳的功能就强，听力极高，表现在耳朵发达，所以佛像的耳朵一般都很大，这充分说明了他们通过修炼使自身的肾气充盈，使人体骨骼和耳朵都发生了质的飞跃。另外肾气壮可以使头发也发生变异，头发是人体精气的直接表现组织，它直接反映着人体的盛衰，所以头发更易成为神奇的发舍利。头发更多地获得人体精气，修行者剃掉头发就是为了更好的保住人体精气。

人的精气也就是人体的元气，它就是可以受意念控制的由元构成的能量流。神秘的人体辉光现象也是由它引起的，由于人体不断的对外释放这种能量流，使人体周围形成一圈气场，在特殊的感光条件下就拍到了人体的辉光光圈，形成了神秘的人体辉光现象。元气在人体中有通道，有与外界相通的通道口，它们就是人体的经络和穴位，它们是调节人体与外界环境实现能量平衡的能量通道。我们前面讲过物体具有静质量和惯性质量，随着物体的运动，物体的质量也在变化，它通过元的交换来实现与外界的能量平衡，人体的这种能量交换更多地通过穴位这个通道口来实现，身体内的很多多余的元以及一些与人体不协调的粒子也通过穴位来排出体外，这些粒子更多的是一些中微子、夸克类，也有一些量子类。我们的先人通过修炼可以直接感受到人体的穴位和经络，他们根据所感受到的绘制出了人体经络穴位图，并且发展出了针灸术。针灸就是疏通穴位与外界通道，从而疏导经络的畅通，就像打开一个水管的阀门可以提高水管中水的流量一样，它可以提高元气的运行通畅，从而使经络畅通，使人体组织器官的功能得到调理和恢复。

人体通过高度入静、高度禅定以后，可以充分的调动起大脑的潜能，使大脑可以控制身体里的由元构成的能量流，因为大脑本身就是一个能量传输控制中心，它更多的借助生物电来完成能量传输控制，它也可以控制由元构成的能量流，可以使众多的元的脉动变得协调有序，只是我们对它的这种能力的开发还远远不够，我们大脑的多维意识更多的是由元构成的能量流多维重叠形成的，大脑对这种由元构成的能量流的控制掌握能力也反映了大脑形成多维意识的能力，所以锻炼大脑对这种能量流的控制能力，也就更好的促进了大脑的进化。可以全面提高身体的功能，提高身体的各种能力，使人最终具有超能力。

元气是人人都有，元气旺盛并不是元气的量充足，而是人对元气的掌握控制能力更高，可以使身体浑然一体。如果人对元气的掌控能力下降，就会感觉浑身像散了架似的，比如人在生病、疲劳、衰老时都是因为身体组织器官有序化排列受到影响，使身体对元气的掌控能力降低，这就使各组织器官都不听使唤，不受大脑统一协调，造成身体功能紊乱。同时使身体对基础能量物质、营养物质等的获得能力也降低。休息、睡眠就是使身体各组织获得营养，同时使各组织形成有序化排列，使身体重新形成协调统一。如果不能使身体形成协调统一，就会使身体形成恶性循环，这就造成气血两虚，使身体衰弱，最终彻底衰败、死亡。

血为气母，气为血帅，元气直接左右了身体的血液循环，也左右了身体的协调统一、左右了身体的有序化，左右了大脑的活动。身体对元气的掌控能力直接反映了身体元气的充盈程度，也反映了身体的盛衰。体育锻炼就是提高气血运行，使身体更好的新陈代谢，如果再加强对元气的掌控能力，就会使身体的锻炼效果更好，所以要强调动静结合的锻炼方法，比如太极拳，它的强身健体效果就很好。我们现代医学应该更多的研究保健、强身、防病，要更多的研究生命科学，寻找出科学的养生方法，身体好了自然就会百病不侵，我们要更多地强调锻炼身体，提高身体的免疫能力，努力发展疫苗，不要过多地依赖抗生素，要变被动的治疗为积极防御，不要等病来了再治，那时就有点滞后了，治得再好，身体也有损失，甚至留下后遗症。要多强调保健意识，把保健放在第一位，十分病三分治七分养。

禅定修炼首先强调练精化气，练精化气就是保住人体精血，使身体不会过多的消耗这些物质，从而减轻身体的额外负担，并不是把精血炼化为气。人体精血是使身体具有旺盛生命力的基础物质，是使身体形成更高级组织结构的基础物质，它是人体的精华，是身体各组织器官的凝华。它带着身体的全部遗传基因，是身体这个场中最有代表性的物质，它反映着整个场的信息，是整个场信息的凝聚点。它可以使生命延续，可以创造出新生命，由此可见它的神奇。精血旺才能使身体壮，才能使人体组织结构生长发育具有物质基础，才能使人体形成更加有序更加高级的组织结构，才能使人体对元气的控制掌握能力提高，使身体进一步形成更高级的组织结构。

元气这种能量流本身就是由元构成的，它可以更好的调整构成人体组织的粒子的场的平衡，所以它可以促使身体的各部位组织更好的有序化排列，这种有序化排列可以更好地实现生命场的等效、平衡，使人体更加协调统一，使身体组织更好的进化。在人体精血充盈的前提下，在各种对人体有益的物质供给充足的前提下，使身体更好的新陈代谢，使人体组织结构变得更有秩序，使人更具有生命活力，精力更加充沛，身体更好，可谓仙风道骨。这就形成一个良性循环，量变到质变，这就像昆虫的羽化，可以使人发生脱胎换骨的根本蜕变，使组织排列结构发生变异，形成一种特殊的排列结构，也就是形成一种特殊的凝聚态，它是一种高度有序化排列的组织结构，这就使它的组织功能发生质的飞跃。比如金刚石，同样是碳，它与石墨有着天壤之别，这就是舍利的成因。

生物骨骼的最早形成也是由于场的排列结构发生变异，使一部分组织结构形成一种不同于周围组织的结构，这种组织结构排列更加有序化，后来这种组织结构就慢慢进化成了骨骼，骨骼中心又形成了骨髓，骨骼中也就形成了骨髓腔，骨髓的功能与脑液的功能有些相似，它是一种更加进化的组织结构，骨髓最后又进化出了大脑，从而形成了更加高级的哺乳动物。正是由于这种组织的排列结构不断地发生变异，才使生物从原始的软体动物逐渐进化成了高级的哺乳动物。组织的排列结构受等效平衡原理的作用影响变得越来越有序化，使生命场也更加有序化，也使生命更加高级，更加进化。

这种高度进化、高度有序化排列的人体组织结构，在烈火的煅烧下，形成了特殊的凝聚态物质。舍利就是一种具有特殊排列结构的物质，就像宝石一样，具有不同于自然界普通物质凝聚态的排列结构，所以它表现出了非同一般的神奇。它是生命宝石，是生命这个场形成的宝石，它不同于自然界这个常规的场中形成的宝石，它是生命之精华。

它本身就是由元形成的能量流促使组织形成特殊排列结构后形成的特殊凝聚态的物质，所以它的一些特殊的能量流的作用下，就会表现出发光等神奇的现象，这更加体现了它的神奇。众多的舍利中当属骨舍利最为罕见，它是最难形成的，人体一旦形成骨舍利也会形成更多的其它舍利。

骨舍利的形成充分证明了骨骼的高度进化，标志着生命体进入了一个更高的层次。如果全身的骨骼都可以形成舍利的话，人就可以达到长生不老，返老还童，青春永驻。人死后对身体的煅烧虽然可以形成舍利，但是却是对物质结构的一种破坏，除了肉身舍利外的舍利都是高度进化的组织在高温下产生的再结晶。如果不对身体煅烧，这种高度进化的身体组织就会表现出很多更神奇的现象，它可以历经千年都不会腐败，形成肉身舍利。它之所以不腐败，是因为它形成了特殊的高度有序化排列的组织结构，就像金刚石的有序化排列，使元素和物质以及病毒、细菌等微生物不能进入身体组织，也就可以使身体组织可以永远保持栩栩如生，永远都不腐败，这正是金刚不坏之身，它是一个不死之身。我们今天发现的肉身舍利还不是彻底的金刚不坏之身，它还借助了药物的保护作用。

人如果真正炼成金刚不坏之身后，就进入了一个更高级的生命层次，他可以真正的实现长生不老、返老还童，永葆青春、他可以永生，他会具有更多的超能力，他甚至可以进入太阳中心也毫发无损，他就是活的舍利，他就是比人类更高级的生命。舍利是生命进化的例证，充分证明了生命可以进化的更高级，更神奇，可以进化的无所不能。

人真正炼成金刚不坏之身后，他还要不断修炼，勤加修炼，才能保持住这种状态，同时也可以使自己更加提高，这就形成了千年修炼、万年修炼，从而彻底摆脱生死，直至最后形成纯意识结构的生命，那又是一个更高级的生命层次，这就是高级生命的诞生过程。最高级的生命不是单靠生物繁殖产生的，他同时还要靠生命自我修炼，自我进化才能产生，他不是先天产生的，他不是生下来就是高级生命，他更多的靠后天的自我修炼产生，他靠后天的修炼才成为了高级生命。我们人类还算不上高级生命，但是我们人类具有了成为高级生命的基础条件，我们通过修炼最终会成为高级生命，我们就好像是一块生铁，要炼成真钢还要再经过自我修炼。

我们很多先人早就发现了这一点，他们勤加修炼，同时也劝导别人来修炼，为了更好的促进修炼，他们分别制定了各种戒律、各种法门。他们各自都有一套不同的修炼方法，众多的方法中有可行的，也有不可行的，有的甚至根本就是迷信，有的甚至是为了达到其它的目的来迷惑人的，可谓鱼龙混杂。先人们的修炼有的有一些成绩，但是真正能成正果的寥寥无几，这就使人们对有成绩的圣贤们顶礼膜拜，他们也给我们留下了很多不朽的思想，指导我们人类去更好的做人、做事、生活，更好的进化。

人的修炼最好是从孩提时代就开始，应该在幼儿园里就开设自修课。人的实际寿命并不是现在的几十年，人通过修炼可以实现长生不老，可以最终成为最高级的生命。但是因为我们大多数人不知道这个生命的奥秘，不知道这种修炼的方法，所以使自己最为珍贵的生命在短短的几十年后就逝去了，人死后一切都结束了，生命这个场也彻底破坏了、彻底结束了，实在是可惜。

生物从低级的原始生物进化成人是生命进化的第一步，人实现了意识的多维重叠，实现了现代文明，实现了生命向更高级生命层次进化的基本元素。人类要向更高级生命层次进化，实现长生不老是第一步，也是一个最大的障碍，它是第一道台阶，它是步入高级生命的第一道台阶，我们人类至今还没有一个人迈上这道台阶。要迈上这道台阶，首先需要学会养生，需要勤加修炼，自修品德，自我完善。即使修炼未能修成正果，也可以使身心更加健康，生命质量更加提高，思想更加高尚，身体更加进化，这种进化可以通过遗传基因传给下一代，可以代代传承下去，可以使人类更加进化，最终就可以诞生出长生不老的新人类。修炼可以大大延缓衰老，直至彻底摆脱衰老，几百年甚至几十年就可以

迈上长生不老这道台阶。我们需要对生命的本质和生命的真谛有一个明确地认识，我们对生、老、病、死的传统观点应该改变，对生命的看法应该改变，人生自古谁无死这句话应该改写。

低级生命主要靠繁殖来使生命传递、延续，靠整个生物圈、整个物种种群的自然变异、自然繁殖来延续、进化。生物的身体发育不光有一个先天发育还有一个后天发育，生命的进化不单单靠先天的遗传变异，他还更多的靠自身受外因和内因的共同影响造成的后天变异，这种后天变异不但可以传给下一代，同时也可以使自身发生进一步改变，使自身进一步进化，可以使自身最终摆脱死亡，实现长生不老，直至进化成无所不能的更加高级的生命。最高级的生命就是从这种后天变异中逐步进化出来的，他可以长生不老，他和宇宙同寿，他是一个更加高级的场，他是可以左右宇宙、创造宇宙的更加高级的场。这就是生命的真谛，我们围绕它去做自然就会实现生命的价值，就会找到人生的方向，实现人生的价值，实现自身的长生不老，实现自身的高度进化。

我们今天的发展，应该把人类自身的进化放在首位，同时努力发展科技，发展生产，最终使人类可以借助工具完成一切，使人可以完全从生产中解脱出来，为自身进化创造充分的条件。要坚决保护好环境，保护好我们赖以生存的生态圈。人类要与自然高度和谐，才能使人类更好的进化，只有高度进化，我们人类才不至于沦为自己制造的一切的奴隶，才能掌握一切，成为一切的主人，使一切都为我们服务，才能使我们更好的发展。

如果我们不高度进化自己，就必然被自然所淘汰，甚至会物种灭绝，甚至会自我灭绝，甚至会被自己制造的一切灭绝，这决不是危言耸听，当今电脑的发展就充分说明了人类自身能力的低下，也使我们对未来制造出生物电脑后对它的掌控能力担忧。人们现在都生活在一个高度紧张的社会中，甚至没有了自主空间，高度紧张的工作，高度的精神压力、高度的生活压力，自己为自己套上了枷锁，沦为现代文明的新奴隶。身体素质的降低，生活饮食起居的不科学，食物链的污染，各种新疾病的出现，各种新病毒的出现、环境的破坏、森林的破坏、水系的污染、空气的污染、温室气体的大量排放、环境的污染、生态系统的污染、一些生物物种的灭绝、等等等等，这一切不能不让人担忧，这些当今不科学的发展带来的一些负面效应，正在使人类走向自我毁灭。

从人类的很多远古神话中可以看出那时的人类具有很多超能力，对此我深信不疑。试想今天的人类的身体素质条件，如果回到那个没有任何工具的年代，能适应自然吗？能斗得过狼虫虎豹吗？空有聪明的脑袋，却没有发达的身体条件，有什么用？根本无法生存下来，又怎么能够成为地球上一切的主宰呢？我们人类发展更多的是靠制造工具，利用工具来壮大自己，在这个过程中我们的大脑更加进化了，但是工具的使用也使我们身体其它组织退化了，我们祖先具有的很多超能力也逐渐地在现代人身上消失了，这是一种退化，是过多地依赖工具而忽视了自身能力的锻炼提高造成的人类的退化，是人类不科学的发展带来的又一个负面效应。人类越来越依赖工具，忽视运动，甚至越来越懒得自我运动，甚至懒得思考，这样下去会使身体严重退化，长此以往最终会被自然所淘汰，这是很可怕的。

这一切都是因为我们不知道生命的本质、不知道生命的奥秘、不知道生命的真谛、不知道生命的价值造成的，我们甚至不知道人活着的真正意义是什么，不知道人生的真正价值是什么，也就不知道自己应该干什么，不应该干什么。我们要加强自我修炼，加强体育锻炼，努力提高身体素质，提高身体进化，应该彻底放弃那些以牺牲自己生命为代价的掠夺式发展，彻底放弃那些牺牲环境，牺牲人类生存造成物种灭绝的不科学的发展。我们要倡导科学的发展观，倡导和谐的发展，与自身高度和谐、与自然高度和谐、使自己高度进化、使自然高度进化、使一切高度进化、我们人类才能更好的发展，才能创造出高度的文明，人类才能进化成更高级的生命。

八、论物质本元与哲学思想的关系

物质的最高层次是生命，生命的最高层次是意识，意识的最高层次是思想，思想的形态是哲学，所以它们有一个必然的联系，各种思想、哲学都离不开物质本元，符合物质本元的才是最科学的思想、哲学。科学的思想都强调实事求是，它是检验哲学思想的科学性的唯一依据，也反映了哲学思想与事物的不可分割的关系。一切都存在一个虚与实，而实中又同时存在一个静止与运动。静止就是虚，运动就是能量，它们共同构成了空间。而运动又有一个相对起始点和一个相对终点，也就是一个无限小点和一个无限大点，它们是对立的。虚产生了实，而实中又存在虚，虚是实的根本，而实又是虚得以存在的基础，它们互相依托，不能分离。所以说事物都存在一个绝对的静止点和两个相对的对立点。

1、儒家思想：

我们中国的古代哲学有几大学派，已知的有儒家思想、道家思想、佛家思想、法家思想、兵家思想等，它们各有各的观点。儒家的正统当属孔孟，其他的很多儒学大师可以说把经给念歪了，他们的观点不应该算作儒家思想，充其量也就是杂派儒学、旁门左道。他们很多都是御用文人，他们更多的是利用儒家思想中的一些不是根本的东西来达到自己的其它目的，利用儒家思想来粉饰自己，来维护自己和封建统治者的利益，他们的作用根本不是使儒家思想完善、进步，而是使儒家思想成为一个维护封建王朝统治的工具，研究儒学应该把这些东西剔除掉。

儒家思想的精髓就是中庸之道，就是强调平衡，它努力想维持事物的平衡，从而达到一种完美的境界，所以很强调一些人为的外力来完善事物的发展，很强调人的内因对事物的外因的作用，非常强调修身来完善人的内因。强调仁德、礼义、忠信、忠孝、谦恭、尊重、公正、正义来完善自己和处理

周围的人和事物，它很强调中庸平和，很注重礼治，它是教人向善的，它很注重礼的作用，它用大量的篇幅论述了礼，它围绕礼来论述了怎样做人，做事，安家、治国，平天下，怎样成为仁人君子，至于它里面的一些三纲五常的东西是由于历史的原因，它有它的历史局限性，古人又太多地强调这些礼教的东西。当然礼教是教化人的，也有它好的一面，但是太过于强调就失去它的本来价值了，岂不知物极必反的道理，往往是抓了表皮忽略了根本。封建王朝更是利用它里面的一些教化人的礼，利用它其中的三纲五常，把它改装成了封建礼教的思想基础，成为维护封建王朝统治的思想工具。封建礼教对儒家思想是抓了表皮忽略了根本，它大大的束缚了人们的自由，影响了整个社会的活力，使一切变得死气沉沉，丧失了社会发展的第一原动力——人的自主创新和自由活力。

礼的本来目的是为了尊重别人，同时也尊重自己，礼仪就是对别人、对自己的尊重。比如穿衣服，它是人类与动物的最直观的区别，它除了遮体御寒外它最重要的作用就是尊重别人，同时也是为了尊重自己。当一个人在房间里休息时，就可以不必讲究自己穿什么，在一些场合甚至可以赤身裸体，比如在澡堂子里，那时大家都不会觉得给对方带来不快，同时自己也不会感到难堪，所以也就不需要讲究穿衣这个礼仪了。所以说只要是不给别人带来不快同时也不给自己带来难堪的场合都不必讲究礼，这也是天体营能够存在的原因，它充分反映了人们崇尚自然、回归自然的本性。

礼可以更好的使自己与周围的一切和谐共处，所以用礼可以更好的治理天下，更好的培养社会公德。乐可以更好的表现礼，音乐可以与人的生物节律产生共鸣，良好的音乐可以使人心情更好，与周围的一切更加和谐，所以良好的音乐可以更好的促进礼，所以重大的仪式都离不开礼、乐，礼和乐成为最重要的神圣之器，被广泛的用在祭祀和重大仪式之中，所以古人也有以乐治国的先例。舞蹈可以更好的抒发人的感情，是一个很好的人体语言，歌舞可以更好的促进人们之间的交流，所以我们经常用歌舞升平来形容太平盛世。

人类的语言主要是来源于音，乐来源于音和生物节律的共鸣，当语言和乐融合时就产生了诗、歌。文字是来源于写画，写画是人类具有的一种本能，小孩天生就会乱写乱画，写画用于最初的人类之间的交流，那时还没有相互交流的语言，人们就通过最基本的发音和简单的写、画来相互交流，同时运用肢体的动作来促进交流，这种肢体的动作就是礼仪和舞蹈的雏形。比如狗看到主人的摇头摆尾，对狗来说就是一种礼仪。我们人类也有五体投地、磕头、敬礼、握手等礼仪。

当写、画在一定的条件下形成一定规律时就诞生了文字，也诞生了书画艺术。音乐艺术是对声音的利用，书画艺术是对光的利用，它们都体现了艺术之美，体现了自然之美。穿衣最早是为了御寒，后来随着人类的发展逐渐地成为一种礼仪，成为一种美化自己、提高自己的工具，古人就用穿衣来区分人的身份，今天也用穿衣来区分人的职业。语言、文字、诗、歌、书、画、音乐、歌舞、穿衣、礼仪构成了人类社会的最基本的文化、艺术、礼仪，另外还有我们的饮食、居住等共同构成了人类的生活。文化、艺术、礼仪等都来源于人类的自然生活，来源于人类相互之间的交流、合作以及人类与自然之间的相互作用，归根结底它们都来源于自然，包括我们人类自己也是来源于自然。然而很多封建礼教却太多的束缚了我们人类很多自然的东西，它根本就不知道礼的本质，而是把礼改变成了一种束缚人的工具，使人类变得很不自然，进一步脱离自然，那只能被自然淘汰。也影响了人类的文化、艺术、礼仪的发展，进而影响了人类文明的发展。

文化、艺术、礼仪的进步程度充分反映了人类文明的程度，它们都是来源于自然，它们体现了自然之美，是对自然之美的升华，是对天地之灵气，宇宙之精华的展现，也是对人类意识的展现，是对生命精华的展现，它们的价值就在于它的灵性，所以不应拘泥于格式、拘泥于外表，应该倡导自然，比如写文章，不应该拘泥于文章格式，只要是文笔流畅，思路清晰，文章有意境就是好文章，所以散文、诗歌是最有艺术价值的，而那种八股文就失去了文章的本来意义，完全没有艺术可言，更谈不上文学价值。

文明是为了使人与自然更加和谐，使一切更加和谐，更加自然，如果脱离了自然，就谈不上和谐，也谈不上文明，更谈不上进步，只能是走向灭绝。人类不能脱离自然，人类只有更加自然，才能与自然更加和谐，才能使一切更加完美，才能使人类更加文明、进步、进化。

儒家思想是很完美的，但是我们却忽略了它本质内在的东西，而太强调了它表面的东西，太强调完美，而影响了实现完美，因为很多事情是欲求而不达。太过强调完美就形成一种完美的格式，就陷入了拘泥于外表的呆板的躯壳，而失去了完美的自然本质和内在本质，使活的变成了死的，丧失了灵气，丧失了美的精气神，也就无法实现完美。美是活的，不是死的，美体现的是精气神，比如维纳斯雕像，她虽然是一尊塑像，但是她与人的感官产生共鸣，调动起了人的精气神，也就使人感觉出了她的精气神，就像光的反射，使人感觉她是活的，她的眼睛透着灵气，透着美，所以维纳斯雕像成为美的化身，成为美神。

处理事物应该多顺其自然一些，自己也要多顺其自然一些，使两个运动的点运动的更加自由一些，这样空间才会更大，一切也就活起来了。事物才会更加完美，自己也才会更加完美，一切才会更加完美。自由是一切发展的第一原动力，自由是自然的基本表现，它使一切都运动起来，都活起来，都有了灵气，具有了产生美的条件。

俗语中有圈地为牢的说法，看那万里长城像不像一道围墙把自己圈起来了，它其实是为了实现军

事防御的完美，但是适得其反，反倒成了束缚自己的锁链，这也是为什么汉文化几度被游牧文化统治的根本原因。盛唐时期是一个多民族大融合的时期，贞观之治开创了中华民族的鼎盛年代，自从其后期推行的科举制度昌盛以后中国开始走向了衰败，科举制度就是为了更完美的选拔人才，为了实现人才选拔的完美，实现用人的完美。当然科举制度也有它自身体系的弊端，但是它的根本弊端是使教育成了一种应试教育，它是为了更加完美的应对考试，使考试成绩更加完美。学问从此失去了它的本来面目，学问的面变得很窄了，特别是八股文盛行后，使学问的面变得更窄了，更甚的是对科学方面的学问变成了不入流的下九流的行当。它大大阻碍了科学的发展，科学是第一生产力，所以它大大阻碍了生产力的发展。它同时扼杀了很多先进思想的诞生，最后禁锢了人的思想，思想创造一切，思想落后后就必然导致一切的落后。

更可怕的是今天有的教育者还在推行应试教育，这是封建科举制度的残留，可谓误人子弟、误国误民。试问中国这么一个泱泱大国，世界人口第一，中华民族多么的伟大，为什么就没有一个中国籍的华人获得过诺贝尔奖呢！这难道不能说明问题吗？今天的落后最主要的是思想落后了，不是单纯的经济落后。思想落后的根源是传统的教育模式以及某些不科学的教材，它们都急需改进。

万里长城、科举制度、应试教育都是过于追求完美造成的人与自然的和谐，都影响了事物的自然发展。我们能够更加顺应事物的自然发展，不太多地强调完美，一切才会更加完美。

2、道家思想：

再说中国最古老的道家思想，它的起源无法考证，都说老子是道家创始人，也不全对，在老子之前早就有了道家思想的根本了，老子只是对它作了进一步的总结、归纳、完善，道家思想的分支很多，中医也是来自道家思想的理论，易经文化、气功、武术等修身之术也是，它的阴阳、五行理论也是有一定科学道理的，合乎物质的本元。它可谓源远流长博大精深，大到政治上的姜太公建立大周，成为一代武圣，下到江湖术士的看相、算命、卜卦，无不掺杂着道家思想文化。

道家思想的精髓就是无为、虚、静，抱元守静，一切顺其自然，它要求人要天人合一，从而长生，它认为人可以长生不老。它认为人有三宝：精、气、神，炼精化气、炼气化神、炼神还虚，就是最好的提高身体素质、提高生命意识层次同时使意识成为更多维意识的方法，可以更好的促进生命进化。它很强调虚、静，它强调静是达到虚的法门，它强调天道，人道。

它所倡导的无为其实是顺其自然，与自然融为一体，并不是毫无作为的消极做法，那样的话反倒不能与自然融为一体，因为一切都是在不断运动的，你如果静止的话，就不能与周围的一切同步了，也就不能与自然融为一体了，它提出的无为其实是有为，是一种顺其自然的有为。它很善于找到静止点，同时又顺应两个对立点，既不违背事物的发展，又使自身顺应了事物的发展，这也符合生物进化的本性，可以促进自身的进化。生物进化是外因与内因的相互作用共同造成的，道家思想正好符合了这一点，它非常强调人与自然的和谐，强调道法自然，强调天人合一，强调一切的和谐。道家思想认为人之初性本善，认为一切都是美好的，讲人的意识的最高层次是道德，它符合生物进化的规律，高级生物的意识就应该是高层次的，就应该是高尚的。

道家思想是完美的思想，它是我们的祖先亿万年来对事物的完美总结。看历史就可以充分说明问题，凡是道家思想昌盛的年代，社会都是繁荣昌盛的年代，比如西汉初年的文景之治。当然有些人利用它搞一些封建迷信活动，甚至一些杂派道学也有很多迷信色彩，有的甚至本末倒置，它们甚至玷污了道学的圣洁，我们不能因为这些糟粕而对道家思想予以否定。甚至有些人把自己不懂的东西就称之为伪科学、古玄论、玄科学，这未免有些武断，甚至有些人是承认了别人就等于否定了自己，这其实就是在搞学术垄断。这些都是对学问的玷污，是治学态度的不负责任，是对科学的扼杀，是对思想的扼杀，是对文明的扼杀，是对人类的犯罪！这些都是竞争造成的，垄断是最高明的竞争，竞争的最终结果就是垄断和不择手段。为什么要互相打压？为什么要强调竞争？还是要多强调合作，一切还是和为贵，一切还是和谐为好。

真理首先是掌握在少数人手中的，试问谁能够对科学下结论？哥白尼提出日心说也只有在几百年后才得出了公论，爱因斯坦的《相对论》也不能保证是完全正确的，就连爱因斯坦自己都承认他的宇宙模型存在缺点。所以说只有用事实来检验真理，才能判定科学的真伪，科学来源于实践，实践是检验科学的唯一依据。

科学和技术是两个概念，科学是技术的再升华，是技术的理论基础，是众多技术的综合与再提高。技术是在已有的科学创新的基础上的具体应用，它更多地注重实践。科学是思想，技术是实践，实践要用思想来指导才会更加完善、进步，思想与实践相结合才会使思想更加完善、进步。科学与技术是学和术的区别，不能把科学与技术混为一谈，更不能把科学直接理解成技术，而用判定技术的方式对科学予以评判，更不能用发展技术的方法去发展科学，不应该单纯依靠实验来发现科学，应该更多地依靠各种信息去观察、思考、总结，运用大脑思维去更多的创新，去发现科学，然后再用实验来验证科学。用科学去指导试验，试验的成功率才会更高，不要本末倒置。

科学就是创新，它更多的是一些奇思妙想，它是思想，它需要实践来检验，它存在创新阶段和普及阶段，在实践检验之前它处于创新阶段，那时它就像星星之火，是火种，当实践检验证明它成立后就可以燎原了，那时它就可以转变为技术了。科学给人类带来最大进步的往往是它的萌芽阶段，那时

它可以带来翻天覆地的新生力量，所以它是第一生产力。科学是人类文明的火种，应该非常珍惜、非常小心的呵护它，使它不至于熄灭，如果轻易的、不加呵护的随便加以处理，很可能使火种熄灭，那损失将是巨大的。所以不能简单的用一种不负责任的结论来判定科学的真伪，更不能对一些新生事物简单的加以否定，真伪自然会有公论，用不着去专门批驳，甚至是为了提高自己、维护自己而去批驳别人，更不要把这些东西搬上神圣的科学殿堂。要维护科学殿堂的圣洁，要维护学术环境的圣洁与和谐。

3、佛家思想：

佛家思想与道家思想有些相通之处，它讲的是空、静、觉、悟、明、慈悲、度人，它认为生命可以六道轮回，意识永远不灭，它是一门生命科学，它提出的很多东西我们今天的人类无法验证。它讲的意识最高境界是慈悲，让人围绕这个主题不断的进化自己，它是最重要的法门。要达到慈悲的境界首先就要努力约束自己，所以制定了许多三规五戒。佛家禅宗的禅定让人可以净化意识，可以使意识更加纯净，使意识可以开悟到许多高层次的东西，使意识更好的进化。可以使身体更好的协调，使身体更好的进化，使生命更好的进化。佛家讲空，也是守静求虚。更加强调度人度己，它爱惜万物，呵护万物，大慈大悲，无论是小乘佛法还是大乘佛法都充分的体现了这种思想，它是一个教人向善的很好的思想。佛家思想注重事物的自然发展，它讲缘就充分说明了这一点。历代佛家思想昌盛的年代也都是繁荣昌盛的年代，比如盛唐的贞观年间。佛家思想与道家思想有异曲同工之效。

4、法家思想

法家思想讲的是对立，它认为事物只存在对立面，它认为人之初性本恶，正因为人性本质是恶的所以就要用严刑厉法来约束它，它是不对的，它很片面，很极端，它的对立观是不科学的。

法家思想治国祸患无穷，秦始皇的暴政就是法家思想的写照。不要片面地强调依法治国，光依法是治不了国的，试想没有道德没有公德的社会是一个什么样的社会，一个人如果做了坏事，他只要设法逃避法律的制裁他就是好人一个，那这个社会岂不玩完了，那将是黑白颠倒，鱼目混珠，指鹿为马。反过来说如果人人都讲道德，都能够自我约束，那还用得着法律吗，所以说法律是约束人的，它约束坏人的同时也约束了好人，甚至也约束了社会，有的法律条文是阻碍社会发展的，有的是维护一部分人的利益而损害另一部分人的利益的，所以不能单纯的依法治国，要与以德治国相结合。法律是一把双刃剑，它在对人有益的同时也害了人。法家思想更是断不可取，岂不知历代法家都不得善终，早到商鞅、韩非、李斯、近到戊戌变法的几位英烈，所以不要轻易得用法家思想来定天下。

法家思想治国导致了封建集权制的诞生，使社会资源以及社会财富集中到了少数人手中，使他们为所欲为，导致了社会资源的大量浪费，同时也制约了社会的发展，也出现了社会的不公，导致了更多的不平等。纵观中国历史，简直就成了一部宫廷史，少数权贵左右了整个社会的发展，这是大多数人的悲哀。封建制度就是将所有人都变成归一个人所有的奴隶的制度，是一种制造权利垄断的制度，为了实现这一制度构建了一整套的体制，制定了一整套的三六九等，为了达到这些目的还借鉴了很多的其他思想来为自己服务，比如用封建礼教来约束人的思想等等。这种制度使国家和民族的命运都掌握到了当权者一个人的手中，遇到开明的君主，老百姓还算幸运，还能享受太平盛世，遇到暴君或昏君，老百姓就遭殃了。当权者为了维护统治，就必然建立一套自己的爪牙，并且使它合法化，这就诞生了官僚体制，为了优化官僚素质，诞生了科举制度。官僚们是为当权者服务的，它们同时也在为自己的私利而不断努力，试问历史上有几个真正为老百姓做事的清官？所有这些都使它脱离了民众，使老百姓生活在水深火热之中。

法家思想建立的封建集权制是很不科学的，它带来的是权力的不平等，法家思想的对立观点就必然导致阶级的产生，就必然带来社会的不公，就必然带来少数人的利益损害多数人的利益，少数人侵占多数人的利益，就必然诞生大量的弱势群体，人们用正当的手段无法维护自己的正当权益，就必然寻取一种非正当的手段来实现自己的权益，这就必然诞生出黑恶势力，进而出现官僚与黑恶势力连成一体，甚至本身官僚就是黑恶势力起家，甚至形成官府就是最大的恶势力，形成黑恶势力成为正大光明的白恶势力，比如军阀割据时代的残暴军阀，这就出现了暴力操控政权，使暴力控制了一切，进而实现了霸权，实现了独裁，实现了暴政，苛政猛如虎，那是很可怕的，那就真正实现了黑白颠倒，黑白一体，善恶不分。这些就必然使社会充满暴力，带来争斗，就不能建立和谐社会，所以说法家思想是不科学的。

应该更多的倡导民主，让人民真正的当家做主，以德治国，全面加强思想道德建设，建立起良好的社会道德环境，更多一些人性化，法律离不开道德，没有道德基础的法律是不能保证法律公正的，也不能保证法律真正的实施。没有道德基础，法律只能成为少数人或团体谋取私利和权益的工具，可以使公权变为私人特权，使享受特权者对其他人可以合法侵害，结果只能是少数人侵害了大多数人的权益。

让道德占到治国的主要作用，法律只起到治国的辅助作用时，大同社会也就差不多建立了。这需要每一个人都去做，需要每个人的自觉觉悟，一切都要以人为本，一切都需要建立在真正的人民当家作主的基础上，这需要高度的民主，需要高度的民生权利的建立，需要高度的民权的建立，使民权与其他的各种权利达成一种平衡，从而可以相互制约，从而维持一种平衡，才会使对立消失，才会使社

会达成和谐。一切都要制约对立的产生，不要倡导对立的产生，更不要倡导法家思想的对立观点。制定一条法律的同时也要相应的制定另一条制约该法律权力受益方的法律。使每一个体都能够享有充足的空间，个体的空间就是个体的权益，个体之间的空间可以相互制约，从而达成一种相互平衡。使每一个体的空间都围绕中心作一致的圆周运动，就可以形成一个和谐统一的场，这需要中心绝对静止，个体空间受到的引力是来自场中的与之相邻的每一个体空间，不是来自场的中心，每个个体空间受到的制约不是来自中心而是来自与之相邻的每个个体空间，众多的个体空间的集中不是因为中心的作用，而是因为所有个体空间的自然作用，这就好比民主选举，大家都自愿的选举出中心的代表，它代表了所有个体的利益空间，所以大家就会自然的围绕它旋转，它也就自然的成为大家的中心。

中心的作用就是始终代表大家的共同利益空间，不是干涉大家的各自运行空间，各自的运行空间自然由相邻的空间来相互协调，这需要一个基本的标准来划定各个单个空间的标准，这个标准就是社会公德和公正的法律。绝不可以搞特权，特别是官僚特权，任何个体都不可以享有特权。让每一个体都享有充分的正当权利，这样才能使每一个体都充分的活跃起来，使整个场带来活力，才能使个体之间相互制约，相互协调，使一切达成平衡，化整为零，而又不失整体的和谐统一，这样的构建模式就可以避免少数的个体或群体为了一己、一群之私利而侵害大家的权益，使一切能够公正、公平，才能使一切达成和谐。

个体的权利完全丧失的体制是奴隶社会体制，个体权力稍微有一点，但是权力却高度集中，使集中起来的权力远远大于个体的权力，也就使个体的权力变得相对无限小，进而等同于个体权利的完全丧失，这就形成了封建社会的体制，权利为了实现集中就要建立一套使权力集中的机制与群体，就诞生出了官僚体制，诞生出了享受特权的部分群体，就会诞生腐败。进而出现了社会的不公、权利的失衡、众多个体的权力丧失、民权的丧失、使社会出现动荡，出现争斗，出现一切不和谐的因素，进而产生暴乱，为了平息暴乱就必然诞生出暴政，出现苛政，这就是封建社会的历史。归根结底都是因为人类过度的贪婪，欲望的过度膨胀，过度的自私，对权力的永不满足导致的权利过度集中造成的。历史发展到今天，可以看出个体权利的增长程度标志着社会的进步程度，越是发达的、文明的社会越注重公民个体的权利，越杜绝权利的过度集中，越注重权利的相互制约，越注重权利的相互协调，越注重社会的高度和谐，越注重社会公德的建立，越注重文明。法律要健全就要建立起一种相互制约相互协调的和谐的法律，一切都要以人为本。

中国落后的根源与历史上中国的封建体制有很大的关系，李斯可以称得上是封建体制的重要创始人，最著名的还有他的老鼠哲学，李斯看到厕中鼠和仓中鼠的差异后曾经感叹地说过：“人之贤不肖譬如鼠矣，在所处耳”！由此可见他将自己自比老鼠，并且愿做一个仓中之鼠，可见此人有些心术不正，缺少做人的基本道德标准，缺少人之大义，缺少正义感，他极端自私，充满功利思想，考虑的只是自己的利益，而不是道德标准以及别人的利益，这些都影响了他以后的政治生涯，甚至他帮助秦始皇统一六国的谋略也贯穿了这种思想，直至后来的焚书、坑儒。这也注定了他人生的悲惨结局，他如果不是那么的只重私利，没有正义感，又怎么会使秦二世、赵高之辈篡权，致使自己所创的千秋功业化为灰烬，也使秦始皇落得断子绝孙，李斯也落的五刑加身、腰斩于市、夷灭三族，实在是令人悲叹！也算是恶有恶报，得到了不讲道德之人应该得到的下场。李斯的老鼠哲学反映了他不但想不劳而获，而且想为了这种不劳而获让一切都集中起来供自己支配甚至是随意糟蹋，李斯为了实现这一思想想出了一套使权力集中的权力体制，这种体制符合了当权者的利益，使这种思想得以发展，进而成为一种国家体制，由此可见这种体制是建立在满足少数人的利益，损害大多数人的利益的基础上的。这种体制延续到最后变得非常完善，中国曾经具有一个非常完善的封建体制，这种完善程度超过世界上任何一个国家，而这种体制本身就是建立在一种维护私利的基础上的，本身就不是为了整个国家民族更好的发展的，本身就不是一种社会进步的产物，所以中国受害最深。

秦始皇统一六国后推行的政策可以说是历史的倒退，毫无功绩可言，那种认为是历史进步的观点是不对的，试问焚书、坑儒有何功绩？秦之前留下了诸多的思想学说，秦之后很少有像样的学说问世，可见焚书对中国文化的影响是多么的巨大，它使中国文化遭受了史无前例的巨大损失，使多少先进思想被毁灭，大大地阻碍了人类文明的发展，是对人类的滔天犯罪！李斯是重要的发起人和执行人，可以说是千古罪人！万里长城有何用处？除了成为一个装饰品外有何用处？不但没有挡住外族的入侵，还阻碍了多民族的融合，它的唯一作用就是成为一个文物，成为一个劳民伤财直至使秦王朝灭亡的累赘，成为一种引起中国闭关自守的长城文化，成为一种愚蠢的见证，一种受人欺凌的历史耻辱。当然秦也有进步的一些方面，比如统一货币、统一度量衡、统一文字等，这些都是历史发展的必然，不应归功于秦政策，所以说秦政策导致的只有历史的倒退，毫无进步可言。

秦始皇开创的封建体制可以说是导致中国落后的体制根源，后来推行的科举制度可以说是导致中国落后的思想根源。它们的共同作用导致了思想的落后、经济的落后、导致了生产力的落后、导致了一切的落后，直至发展到晚清时期的政府极度腐败，直至外强入侵，差一点就亡国、亡族、亡种，这是多么的可怕，应该值得后人为之高度警醒。

看中国历史秦成为一道重要的分水岭，秦之前还有三皇五帝被后人称颂，自秦以后的历史除了唐朝时期的贞观之治以外可以说没有一点值得后人称颂的地方。也许有人说汉武帝的功劳也不小，我说

汉武帝只是成就了一番霸业，相比秦始皇差远了，他使刘邦用道家思想治国恢复起来的国家又一次大伤元气，使文景之治创造的繁荣走向了终结，同时大大地阻碍了多民族融合，使老百姓生活在连年征战造成的水深火热之中，同时他进一步加强了封建集权制，使汉帝国开始走向了衰败。历史上还有几个帝王，他们只是成就了自己的一番霸业，并没有对人类社会的繁荣发展做出很大的贡献。

贞观之治年间恰好没有很好地推行封建集权制和科举制。唐太宗很注重民权，从他的名言“水能载舟亦能覆舟”就充分的说明了这一点，可见它并不太注重封建体制的那套制度，这一点可以从他与丞相魏征的很多事例中得出结论，他与魏征的事例充分说明了唐太宗的民主。他很注重民权，甚至少数民族的权益都能够得到很好的重视，基本使少数民族与汉民族享有同等的权力，这就带来了繁荣的民族大融合，使各族人民都享有充分的权利，使人民都能够安居乐业，使各行各业繁荣发展。其后的武则天女皇充分继承和发扬了唐太宗的政治方针，才开创了辉煌的贞观之治。女皇更是开明，她甚至提出了男女平等，要知道在那个封建礼教盛行的年代这是多么的不容易，可见女皇之开明。其后推行的科举制度也是为了让平民能够进入国家管理阶层，体现出平等，但是没想到的是科举制度带来的负面效应远远大于正面效应。在当时是收到了好的效果，但是其后围绕科举制度出现了应试教育才使得好事变成了坏事，这不能怪推行者，只能怪制度本身存在弊端，只能怪世人急功近利，本末倒置。分析到根上应试教育才是导致思想落后的根源，科举制度造成了应试教育，没有科举制度就没有应试教育，所以说两者都有责任。由此可见选拔人才要全方位的采用多种方法和多种渠道，避免单一化，应当以德为主，以才为辅。最好的办法是采用民主选举，有道是群众的眼睛是雪亮的。

由以上对历史的分析可知：发扬民主，注重民权，关注民生是使社会繁荣发展的基础。封建集权制度和科举制度都是很科学的，中华民族的最大不幸就是成为这两种制度的受害者，正可谓自己做了一个圈将自己圈起来了，它们是导致中国落后的根源。我们今天再看这段历史应该从中找到那些引起一切落后的根源，杜绝这些败笔，杜绝这些制度，才能使一切更好的发展，才能更好的加快人类的文明进程。

教育应该废除掉考试、排名次，考试只用来对学习情况摸底，使老师对学生的学习有一个大体了解，其实完全可以采用课堂提问的方式来代替考试，这样可以对每个学生抽检，也节省时间和精力，学习应该采用一种学和问相结合的互动的方式，使学生对所学内容充满兴趣，不要采用灌输式教育，人对自己感兴趣的东西自然会主动地、废寝忘食地去学，比如玩电脑游戏、看武侠小说、研究股票等，这些都说明人要是真正感兴趣，真正想学的东西不用去督促，他也学的很好，关键是他对东西感不感兴趣，东西值不值得他感兴趣。学校之间也不要再搞排名次，学生可以自愿、自由选择学校，自由选择所学专业，学校成为一个学问的交流平台，而不是一个阶梯。使学校不再与社会脱离，而是与社会密切联系在一起，也就使学生就业问题得到彻底解决了，就业问题不再与学校有任何关系，就业问题完全由社会来自然安排。

要明确学习的目的，彻底放弃那种学而优则仕的思想，其实学而优则仕只是原话的一半，话的原意是说学习好了可以更好的工作，但是我们大多数人都误解了意思，把它理解成了一种竞争思想，一种等级思想，一种功利思想，这又是科举制度给人带来的思想弊病。学习是为了完善自己，完善自己的目的是为了使自己更加进化，为了给别人、给社会多做贡献，也给自己带来更多的收获和快乐，不是为了比别人强，不是为了出人头地。要彻底放弃那种竞争思想，放弃那种等级思想，放弃那种功利思想，要倡导平等、自由，建立起一个和谐的学习环境。

自由是建立在没有歧视，相互尊重，相互平等的基础上的，没有平等，就没有自由，没有自由也就没有平等，也就没有相互尊重，也就没有和谐可言。那种侵占别人利益，利用等级来压制别人权利实现自己高高在上的行为不是自由，是一种霸道行为，最终会时刻的提防别人，提防别人把自己的既得利益给夺去，别人也会时刻想着把失去的利益夺回来，这就必然带来相互的争斗，带来进一步的竞争，竞争是很残酷的，毫无人性可言，甚至是你死我活，甚至生命都不保，还谈什么自由，更谈不上和谐了。所以要彻底放弃竞争思想，放弃等级思想，放弃功利思想，放弃学而优则仕的思想。

教材也要大大增加品种、增加内容，使学生有选择的余地，可以自由选择自己感兴趣的学问，使各种学说都有人去学习、研究，使各种学问都能够很好的发展，使人类文化得以繁荣发展。要推行终身教育，使人随时都可以进入学校学习，也可以在家学习，随便选择，对自己有用的、感兴趣的就学，对自己没用的、不感兴趣的就可以不学，一切全由学习者自己选择。这种教育模式可以称之为自然教育，也可称之为和谐教育。

纵观人类古代历史，就是一个权力从自由民主逐渐走向权力垄断的历史，从原始社会的自然民主平等逐渐走向了奴隶社会的权利争夺，逐渐走向了封建社会的权力垄断。经济的竞争与垄断事实上也是一种权利的竞争与垄断，是一种财产所有权的竞争与垄断，所以经济也从自由经济逐渐走向了垄断经济。垄断是竞争的最终结果，是最高明的竞争，竞争的最终结果就是垄断和不择手段。可以通过正常的游戏规则竞争来实现利益，也可以通过非正常的游戏规则来达到自然竞争得不到的利益，这就出现了不择手段。竞争的最终目的都是为了获得一种可以带来利益的权利，所以直接竞争权力一样也可以达到获得利益的目的，甚至可以获得普通竞争无法获得的利益，所以人们围绕权利的争夺变得不择手段，甚至是你死我活。这一切的罪魁祸首就是竞争，竞争最终带来的是垄断，垄断带来的不是繁荣，

而是不公，是崩溃、是毁灭。所以我们要坚决抵制竞争，杜绝一切垄断的产生，杜绝垄断才能更好的保证人类社会的良好发展。

谁最先抵制了竞争、杜绝了垄断，谁就率先的走进了现代文明。这是一个自然回归，也是一个必然。人类文明是建立在相互合作基础上的，合作创造了人类社会，创造了人类文明。竞争带来的是人类战争，是与人类社会不利的，甚至会带来人类社会的毁灭，带来人类文明的毁灭。

垄断是竞争的最终结果，竞争是因为对立产生的，减少对立就抵制了竞争，不提倡竞争，自然就减少了对立，也就抵制了竞争，也就杜绝了垄断，也就最终可以实现和谐。

5、兵家思想：

兵家思想可谓对对立的运用达到了极盛，它正因为认识到对立的差距所以它可以制胜，它人为地去改变差距，所以可以左右事物的发展，所以它成为有些人的制胜的法宝。但是差距岂是人力可以随便可以改变的，这就需要增加一些欺诈之术，所谓兵不厌诈，所以兵法又称诡诈之术。兵家思想更多的是一些弄巧、诡诈之术。真正用兵还是拼的实力，使用各种方略使敌我力量产生悬殊变化，可以借外力也可以发掘内因，比如游击战术就是使敌我在运动中受外部环境的影响使力量产生变换，寻找并创造有利于我的战机，从而战胜敌人。所以兵书中三十六计走为上计，这才是兵家思想的精髓，它的精髓就是利用对立的差距，并创造差距。它太过强调运动，太过强调利用运动制约运动，它从来没有真正的意义上的虚实，它只是更多的强调了对立，它的虚实只是对立的两个点的差距大小，所以兵家思想与法家思想有共通之处，它是对立思想的运用，是一个竞争之术。

兵家思想给人类带来的是灾难，特别是它的诡诈之术更是给人类的思想带来了太多的糟粕。它的制胜思想就是一种竞争的思想，今天强调的竞争就是兵家思想的遗留，它还影响着我们很多人，它甚至成为我们的劣根，成为我们民族落后的另一思想根源。甚至有些国家还在大搞军备竞赛，大肆制造毁灭性武器，那只能是走向自我毁灭。

真正的制胜并不是靠的武力，是靠得民心，靠的仁政，靠的天道，靠的天时，兵圣孙武没能成就吴王一统中华的大业就是最好的例证，可见兵家思想是不能建国的，更是不能治国的。姜太公建立大周并不是单纯靠的武力，它更多的是靠得民心，他写得《六韬》充分的体现了他的这种思想，它是武学奠基人，所以后人称他为武圣。兵和武并不是一个概念，武讲的是正义的力量以及力量的创造和使用，而兵讲的是怎样竞争，兵只是武的一小部分，所以兵家最讲师出有名，只有正义之师才能获胜。兵家思想只是术，它是一种竞争之术，它称不上学，武是一门大学，它是一个培养力量、创造力量、使用力量的大学问，它与文是平等的，是不可分割的，是左右手。武讲德，兵讲诈，兵和武不是一个概念，我们有时候却把它们搞混淆了。

兵家思想是人类野蛮文化的产物，真正的强国之道不是兵力的强盛，也不是法制的健全，而是国民思想的进步，是社会公德的建立，是国民意识的提高。法家思想与兵家思想都有违背自然的地方，它们都过多地强调对立，它们有共通之处，军队的严明军纪就是一个最好的例证，治军离不开严明的军法，但是治军更离不开武德，没有道德的军队是不堪一击的，就像当年的国军，空有良好的装备也没能摆脱失败的结局。得道者多助，失道者寡助。

法家思想和兵家思想的昌盛带来的是社会的动荡和杀戮，是权力的过渡集中，是权力垄断、是政治垄断，是民权的丧失，最终带来的是暴政，是人类思想的堕落、自私、贪婪、物欲横流、残暴、冷酷、是争斗、是人性的泯灭、是人与自然的严重脱离、是对暴力的崇拜、是人类的退化、是人类的毁灭。

为什么要竞争？岂不知二虎相争必有一伤，伤敌一千自损八百！为什么不相互帮助？为什么不相互合作？为什么非要争个高低？人类的自私、冷酷、争斗、残暴、贪婪等都是生物处于低级时代为了生存形成的一种用野蛮对付野蛮的条件反射，以及因为这种条件反射造成的记忆积累形成的惯性条件反射。自私和贪婪都是为了使自身条件更好的提高，从而可以更好地对付野蛮，更好地为自己生存创造条件，冷酷和残暴是为了可以更好的实施残暴，这些都不是生物的本性。生物的本性是爱，爱就是相互无私的赠与，就像母亲无私的赠与孩子一切一样。任何生物都具有无私的爱，爱使生物得以繁衍生息。对生命的爱才使生物具有了求生的欲望，使生物为了更好的生存不断的进化。爱的最高境界是慈悲，是对万物的仁慈和仁爱，对一切的不幸都会感到像自己的不幸一样感到难过，只有像对待自己的不幸一样去处理掉这些不幸才会感到舒服，帮助别人会感到无比快乐，这种境界就可以称得上慈悲了。人类之间应该更多一些相互关爱、相互理解、相互赠与，多为别人做一些事情，使自己与周围的一切人和物能够和谐共处，也使自己感到无限的快乐。这种快乐就是达成了平衡后，实现了完美，实现了自身与周围的完美和谐，使自身场有了一种平衡的完美感觉。这符合场的自然效应，场与场之间正是这种相互能量传递，相互能量赠与才使相互之间达成平衡，才使整个场达成平衡，达成和谐，达成完美。

6、现代哲学：

现代哲学中的以资本为一切发展条件的哲学观，太过强调改变事物的发展，而忽略了事物自然发展的原则，导致人为的犯错误，有时候得不偿失，从而阻碍了事物的正常发展。还好我们善于实事求是，让事实来检验我们的功过，事实是检验真理的唯一依据。我们要不断的调整自己的思想，让自己

的思想能够跟得上事物的发展。但是我们有时候也犯教条主义的错误，忽视了事物的发展，只认自己的哲学，这是很愚昧的。哲学是与事物紧密相连的，它诞生于事物，服务于事物，我们要始终保持实事求是的原则，不要只认死理，一条道走到黑，不要本末倒置。哲学是顺应事物发展的，哲学只能顺应事物的发展才能使事物的发展对我们有利，才能让事物的发展更好的服务于我们。

人类社会是自然发展的，我们的制度要始终顺应社会的发展，不要奢望让社会的发展顺应我们制定的制度，那样只会阻碍社会的发展。社会发展的最高层次是人类的高度进化，是社会的高度和谐，是人与自然的高度和谐，不是单纯的物质丰富，也不是高度的法制健全，法律最终将被彻底淘汰，成为人类低级时代的历史产物。没有人类的高尚品德的建立，就没有人类自身的高度进化，也就没有社会的更高层次。法律是不能促进人类进化的，它只能形成一种有序的社会制度，有时候这种制度也许还不利于社会发展，而道德却可以促进人类进化，起码有益身体健康，同时可以构建出和谐社会。生物所具有的仁爱的本性使构建出充满仁爱的和谐社会成为可能，也成为必然，也合乎科学。只要知道了什么是该提倡的，什么是不该提倡的，就可以使我们更好更快的建立起和谐社会。

7、结论、大同社会构建模式：

从以上对几种哲学思想的分析可知，事物存在三个基本点，即：中间的静止点和两端的对立点，处理事物这三个点都要考虑全面，同时我们应该更多地站在静止点上，使两个对立点更好的达成平衡，如果我们偏离了静止点，则难以使两个对立点达成平衡，难以对两个对立点进行调节。两个对立点一旦失衡，则事物不是进步就是后退，我们要调节好这种失衡，使事物向着有利的方向发展，要时刻顺应事物的自然发展，自己尽量处在一种守静的状态，使一切更自由的运动，更好地为发展提供动力，使一切更好的发展，使自身的生命场与周围的场和谐发展，使人与自然高度和谐，人与人、人与物、物与物高度和谐，使一切都和谐共处、和谐发展。我们今天倡导的以德治国建立和谐社会是非常科学的。

等效平衡是事物存在的最基本的原理，根据等效平衡原理，应该取消掉国界，使全球一体化，贸易零关税，统一货币，使所有的商品、物资、人口、资源等可以自由流通，使全球形成一个和谐统一的地球村，这符合最基本的等效平衡原理。经济、文化、人口、资源是人类社会的基础，它们一旦和谐统一后就会带来政治上的和谐统一，真正实现无国界，各国的军事力量也自然的就取消掉了，形成一个统一的由联合国指挥的用于对付反人类犯罪的军事组织，从此不再有军备竞赛，不再制造毁灭性武器，使人类得以安全的发展。这种模式就像今天的欧盟，从此不再是几个国家的联盟，而是国际联盟，实现全球的货币、政治、防务、法律等的全方位联合。

要建立起一个反垄断法案，避免一切垄断行为，避免任何个体（国家、团体、公司、个人）之间的差异过大，避免某一个体的权力过大，使个体之间能够和谐共处。运用法律杠杆协调好各种利害关系，法律的制定要采取全民公决，法律上要建立起庭议制度和新闻媒体全面报道跟踪机制，使全社会对事件全面监督，维护公正、公平、平等，避免徇私枉法。

政府的作用成为彻底的服务社会的服务机构，主要职能是强化和健全社会公益事业。建立起良好的社会福利待遇机制，建成高度的福利社会，保证每一公民的生活待遇，大家都衣、食、住、行无忧了、病有所医了、老有所养了、子有所教了，在良好的道德氛围下自然也就很少有人去犯罪了，也不会有人甘做社会的寄生虫，谁都想做点有益于社会的事情，勤劳、善良是我们人类的传统美德，是我们人类的天性。

建立起一个良好的社会大家庭，使人们不但有一个自己的小家庭，同时还拥有一个共同的大家庭，大家和小家互补，使大家都可以和谐的生活在社会这个大家庭里。这样就可以逐步的把人们的自私观念淡化了，形成一个以公有制为基础，私有制为辅助的社会结构，私有制的作用可以保证每个人的个体空间，保证每一个体的充分自由，使每一个人都可以更好的发展，使每一个体充满活力，从而使整个大家庭充满活力。使两种所有制形势相互协调，达成和谐，避免贫富的巨大差距，也就避免了社会财富的浪费，使社会财富能为每一个人服务，使大家庭到处充满自由、平等、公正、自然、和谐，最终就可以实现人类梦想的大同社会。

大力发展慈善事业，使社会各界都可以通过慈善平台对社会做出一点贡献，也使社会财富可以通过慈善平台得以协调，更好的保证每个公民的社会福利待遇。运用好税收的每一分钱，使它全部的服务社会。运用市场商业流通和税收财政调配使各种资源得以协调分配。要建立起全面的媒体监督报道机制，建立民主监督机制，发挥社会的全面监督作用。要杜绝特权的出现，当贪官污吏们掌握特权后，当他们把公权变为私权，变为私人特权后，就变的可以为所欲为了，只有杜绝特权才能实现平等，才能维持公正、公平、正义，所以要充分发扬民主，使人民真正当家作主。

全面加强社会公德教育，建立起良好的社会道德氛围，人们相互之间更多一些关爱、仁慈、尊重、理解、帮助、和谐，更多一些合作，更多的相互无私的赠与，相互无私的奉献，最终就会彻底杜绝竞争，彻底实现和谐。无私的奉献、无私的帮助别人是最大的快乐，雷锋是世界上最快乐的人，如果人人都成为活雷锋，那每个人也就都实现了最大快乐，那这个世界也就成为极乐世界了。人类社会最终会把个体之间各自向内的自私获取转变为个体之间各自向外的无私奉献，从而实现整个社会的和谐统一、实现一切的等效平衡，实现一切的完美。

加强自我修炼、自修品德、自修身体、自我完善，更好的自身进化。努力实现人类社会的和谐统一，建立起和谐社会，建立起人类梦想的大同社会。使人类更好地发展，更好的进化，使人类社会向着更高层次进化，使文明向着更高层次进化，使一切都向着更高层次进化。

九、最新核反应方法、核反应器

1、核反应方法：它可以实现核聚变反应，也可以实现核裂变反应，也可以实现氢原子的核裂变反应，也可以实现量子化为能量的反应，没有任何的核污染、核安全问题，它就是利用了黑洞的原理。它的方法是：利用了从中心到外围转速递增的涡流使燃料与空气混合均匀，同时利用涡流产生的斥力提高混合气体压力，同时在燃烧装置中制造一个从中心到外围转速递减的涡流，使燃料燃烧更加充分，同时在涡流中心形成一个高温高压环境，涡流使能量更多的集中在涡流中心，可以降低对燃烧装置的高温高压影响。同时制造一个高速旋转的场，原子突然进入这个场受场的影响，原子这个场突然加速，这种突然加速具有一个巨大的加速度，这种突然加速打乱了原子场的平衡，使原子形成等离子体。同时这个场产生的旋转扭力与燃烧装置中的涡流产生的扭力有一个角度，这种扭力的交叉对原子起到一个分离作用。同时原子进入燃烧装置中的涡流中心的高温高压区受高温高压影响就会发生核反应。

核反应释放能量、生成新元素，调整场的转速同时提供不同的燃料，使核反应强度不同，同时生成不同的元素。核反应释放的能量可以直接转化为动能和热能直接利用。核反应释放的能量都集中在燃烧装置中的涡流气旋中心，不用担心核安全问题，可以随时调整核反应强度。可以让原子发生缓慢的核裂变反应，甚至可以让原子只是释放能量，而不发生元素改变，比如可以让氧元素只是释放了一小部分能量，它从核反应器中出来后还是氧元素，只是它的原子质量发生了极小的变化，所以它没有任何的核污染、核安全问题。

对原子施加一个具有巨大加速度的旋转扭力会打乱原子的场的平衡与稳定，使原子形成等离子态，等离子受涡流气旋切割、分离、同时受高温高压影响就会发生核反应。这种方法中核反应需要的温度和压力可以大大降低，很容易实现核反应的条件，转速再高可以实现氢原子的核裂变反应，转速更高最终会实现量子的分裂反应，使量子化为能量，生成中微子、夸克类的能量流。量子的分裂反应条件比氢原子的裂变反应条件更高，它就是黑洞的原理。具备以下条件更易实现核反应：高温、高压、对原子施加具有巨大加速度的加速旋转、高速碰撞、切割、分离。

2、核反应器：

本核反应器就是使用上述原理方法制造的，它具有一个飞轮，所有装置都在飞轮上，它使用的轴承装置是一个全新的磁力轴承，它可以利用飞轮的旋转发电，飞轮转速越高，电流越强，产生的磁场越强，磁场与飞轮转速同步提高，同时轴承自带冷却系统，可以实现线圈的超导，同时为轴承降温，这种全新的电磁轴承没有转速极限，可以承担起飞轮超高转速的重担。

飞轮上的设计可以利用动能化解飞轮的离心力，所以不用担心飞轮高速旋转对飞轮的分离破坏。核反应器直接带动发电机发电，发电机的设计正好利用了飞轮上的电磁轴承，所以也不用担心发电机的问题，可以发出高频电流。汽车、火车等也可以使用小型核反应器带动发电机发电，再用电能带动电机，用电机带动车辆运行，就不需建电气化铁路了。飞机等航空器可以直接用推力输出的核反应器，它的结构跟普通核反应器基本一样，不同之处只是产生推力罢了。它的喷射推力以及喷气速度都是现有喷气发动机无法相比的，它喷出的气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流，就像旋转的弹头一样，具有更快的速度。

本核反应器可以生产黄金等贵重、稀有元素，用垃圾即可生产黄金，可谓点石成金，未来黄金将变得像今天的铝合金一样便宜，相信真正可以用黄金建厕所了。可以生产很多新的未知元素，未知的新材料，生产很多现有技术无法生产的材料，可以生产钻石、宝石等贵重材料。可以生产出比钻石坚硬无数倍的材料，可以生产出很多我们想象不到的神奇的材料。

可以更直接的把核反应释放的能量转化为动能，设备结构更加简单，同时可以使用任何一种元素作为核燃料，可以直接用空气中的氧、氮等元素作为核燃料，在太空中直接用氢原子、量子等作为核燃料。没有任何的核污染、核安全问题。可以彻底解决能源问题，带来能源革命，带来真正的产业革命，可以彻底解决温室气体排放。可以用廉价的电能电解水生成氢气，常规能源就使用氢气了。氢气的价格比现在的汽油要便宜得多，氢氧反应又生成水，可以循环利用水资源，可以取之不尽。煤炭、石油等化石燃料就都不用了，可以彻底解决温室气体排放。同时可以创造出超高温高压环境，为新材料的制备创造条件，同时核反应生成更多的新元素、同位素，在超高温高压条件下创造出更多的新元素、新材料，带来材料革命，彻底解决资源问题。可以用廉价的电能淡化海水，可以解决水资源紧缺问题，同时可以用廉价的电能输送水源，甚至可以将沙漠变为森林，可以彻底改善地球环境。

随着技术与材料的进步，甚至可以生产出比茶杯还小的核反应器。可以在居民区、工厂等用电单位直接安装一台核反应器发电，就可以将电网取消了，可以更好的保护环境、简化工程建设。

本核反应器是一个名副其实的聚宝盆，既可以产生免费的能量，也可以产出贵重的物质。可以永远不再考虑节能的问题了，也可以永远不再考虑资源的问题了。

3、超级发动机：

本核反应器使用常规材料制造，同时使用常规转速的情况下就是一台全新的发动机，它的热效率

可以达到95%以上, 造价只有现在发动机的十分之一, 使用寿命可以是现有发动机的十倍、百倍以上。它免冷却, 免润滑, 超高转速, 可达普通发动机转速的十倍、百倍、以上, 是一台免维护、免保养、超低能耗、超低排放、超简单结构、超低造价、超低重量、超低噪音、超高性能、超高转速、超宽功率值、超宽燃料范围的发动机, 可以使用任何一种液体或气体燃料, 也可以燃烧煤粉等固体燃料, 可以焚烧垃圾, 可以把它用于火力发电、供热、作为动力, 可以用于所有领域, 取代现有的一切类型的发动机。它可以说是一台完美发动机。

发动机就是将燃料燃烧释放的热能转化为动能的工具, 不管是那种结构的发动机, 都离不开这两个基本点, 第一要使燃料充分燃烧释放热量, 第二要将热能完全转化为动能, 具备这两个特点的发动机将是超级发动机。传统的发动机特别是内燃机, 存在无法改进的基础缺陷, 第一无法使燃料彻底的充分燃烧, 第二无法使能量完全转化为动能, 它的结构太复杂, 致使造成太多的机械摩擦, 造成能量损耗, 它的压缩冲程以及散热等都造成大量的能量损耗, 这些都是设计基本原理造成的先天性缺陷, 虽然技术发展到今天已经很成熟了, 但是这种先天性缺陷是无法改变的, 这一切导致它的热效率只有30%到40%多, 造成大量的能量浪费。

要改变这种情况只有开辟一种全新的发动机设计理论, 设计一种全新的结构。我本来是为了设计一种全新的核反应器, 当完成以后同时发现, 它也是一台超级性能的发动机, 它具有超级性能发动机的一切条件, 第一它是涡流燃烧, 可以使燃料充分燃烧。第二它直接将热能转化为动能, 没有任何的中间环节, 同时它的结构超简单, 没有复杂的机械结构造成的能量的摩擦损耗, 同时它还有一套余热回采装置, 可以最大限度的采集余热, 所以说它的热效率可以达到95%以上, 热效率要超过燃气轮机。同时它也可以在燃烧装置中的涡流中心产生高温高压环境, 可以利用这个高温高压环境生产很多新材料, 所以它也可以作为一种新型窑炉设备使用。

4、超级喷气发动机: 飞轮发动机还可以构成输出推力的喷气飞轮发动机, 结构基本完全一样, 喷气速度是现有喷气发动机的无数倍。它喷出的气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流, 能量更多的集中在气流中心, 就像旋转的弹头一样具有更快的速度。它可以取代现有的所有喷气发动机。

5、超级发动机可以生产宝石以及钻石: 飞轮发动机也可以用于材料工业, 可以把它作为一种热工设备, 如新型窑炉、熔化炉、转化炉、煅烧炉等, 性能要超过现有的设备, 能耗也低, 产品质量也更好。可以创造超高温高压环境, 为各种新材料的生产创造条件。可以使多种材料产生多种高温物理、化学反应, 可以生产多种材料。可以用它作为氧化铝转化炉、可以用它烧制陶瓷熔块、可以用它烧制水泥、可以用它生产很多新材料, 可以用它生产很多人造宝石、品质甚至要超过天然宝石、可以用它生产钻石、红宝石、蓝宝石、刚玉、氮化硼、氮化碳等。氮化碳是现有技术无法生产出来的, 成为一种理论上存在的材料, 相信用本设备可以轻而易举的生产出来。

6、超级发动机的喷气装置可以改制成超级冲压发动机: 它的燃烧装置加以改进就是一种全新结构的涡流燃烧的冲压发动机, 喷射速度高、喷射推力大、能耗小、燃料燃烧更加充分, 喷射气流是一个从中心到外围转速递减的螺旋气流, 具有更快的速度和更大的推力, 超过现有的冲压发动机无数倍。可以使用任何一种液体或气体燃料, 也可以燃烧固体燃料, 可以用于高速飞行器, 取代现在的冲压喷气发动机, 它是一台超级冲压发动机, 性能超过现有的和正在研究的所有的冲压发动机。

十、飞碟(UFO)

1、全新的飞行原理、方法

一种飞碟, 是真正的 UFO。传统的喷气式飞行器都是把喷气发动机装在飞行器的后方, 利用发动机的推力前进或上升。将喷气发动机装在舱体前方或上方, 利用喷气发动机产生的拉力前进或上升, 同时让喷射气流在舱体的周围旋转起来, 同时它的舱体上方具有一个飞轮, 它就像直升飞机一样可以垂直起降了, 不过性能要比直升飞机优良很多。它具有一个全新的飞行原理, 充分利用了圆周运动, 利用了场的作用, 利用了陀螺的稳定性, 旋转的飞轮就起到陀螺的作用, 同时舱体外形成一个从中心到外围转速递减的螺旋气流, 它与旋转的飞轮可以共同形成一个独立场, 可以摆脱周围场对它的影响, 可以摆脱引力, 同时可以更好的保护舱体。它的飞行高度可高可低, 它的速度可以超过现有的一切飞行器, 飞行可以很平稳, 飞行噪音也很小, 几乎没有噪音, 螺旋气流可以化解噪音, 同时可以在舱体下方形成一个从中心到外围转速递减的螺旋推进的气流, 可以大大提高气流向舱体下方的推进速度。

2、飞碟: 我设计的飞碟装配的就是前面所说的核反应器, 它就是一个飞行的核反应器。它可以直接使用空气作为核燃料。没有任何的核污染、核安全问题。宇宙航行用的飞碟在太空中可以使用氢原子或量子作为燃料, 可以带很少的点火燃料即可实现星系航行, 它的航程没有极限, 它可以永远飞行下去, 它也可以稳稳得永远停在空中, 不需要添加任何燃料, 可以用它作为真正的空间站, 并且是全方位的, 可以在太空中也可以在大气层中, 并且可以随意的回到地面上来, 随意的升到空中。还可以用它将来自太空的对地球产生威胁的小行星轻松的推出轨道, 避免小行星对地球的毁灭性撞击。它也可以装配前面的飞轮发动机, 它的造价就低廉多了, 同等载客货量的普通飞碟与现在的普通小汽车造价差不多, 它可以用现有的各种燃料。它也可以装配现有的喷气发动机, 不过造价高多了, 性能也大打折扣, 不过性能也比现有的飞机强得多, 也比现有飞机便宜得多。它即使装配核反应器造价也不高, 只是增加了一个磁力轴承与常规轴承的差价以及飞轮材料的差价。飞轮材料顶多用碳纤维材料也贵不

到哪去,磁力轴承也就是增加了几个线圈,也贵不到哪去,飞碟性能却可以发生根本的飞跃,可以使用免费的取之不尽的能源,可以永远不再考虑节能的问题了。

它高速飞行起来就像旋转的弹头,高速旋转可以化解阻力,所以它的速度可以很高,小型飞碟在大气层中很轻易的时速即可达到一万公里以上,同时旋转使它像陀螺一样具有良好的稳定性,它低速飞行就像飞盘一样,也具有良好的稳定性。它的高速旋转的飞轮以及外围的从中心到外围转速递减的涡流气旋对它具有很好的保护功能,这一点在太空中飞行尤为重要,它可以大大的减小宇宙射线的辐射以及宇宙尘埃以及陨石等的危害,它同时可以降低舱体承受的压力。

它可以取代现有的航天飞机,造价也只有现有航天飞机的几十分之一。它的安全性大大提高,它有一个场可以自我保护自己,可以免遭宇宙中的颗粒以及陨石的伤害。它的场可以化解任何一种能量对它的攻击,即使受到一颗核弹的攻击对它也是毫发无损,强磁场或强激光也不能伤害它,它的外围气圈就像一个弹性保护气垫,可以使它在飞行时避免相撞,使两个飞碟自动的相互弹开,不会产生碰撞,这一点在城市空中交通密集状态下飞行很重要,可以不用担心空中交通安全问题,可以彻底杜绝交通事故的发生。它可以飞的极快,任何导弹都追赶不上它,它自己形成自己的场,与周围的场没有太多的能量传递,周围的场对它的运动基本没有阻力,所以就不需要付出太多的能量来克服阻力,没有太多的能量损耗,很节能,可以飞的很快,就像子弹弹头一样。

它可以贴地而飞,气圈可以很好的保护它使它不会与地面相撞,贴地飞行时它就跟一个气垫船一样。它飞行高度不限,它可以随意的出入大气层,不用担心大气层对它的磨擦生热,更不必担心大气层烧坏它。它可以在大气层外很轻松的降速,可以稳稳得停在大气层外,可以很轻松的进入大气层。它同时可以进入海洋深处,它可以下潜到海底最深处,它可以取代现有的潜艇,它也是一个超级性能的潜艇。它的高速旋转的前端是弧面的飞轮和舱体外围的气旋可以化解深海压力,它在海水中的运动速度极快,可以达到时速几千海里甚至上万海里,甚至还要高。它可以完成人类对深海的科学探索,也可以完成对很多行星大气层内的探索。

它有一套方向系统可以利用舱外气旋改变飞碟的运动方向,它同时有一套舱体稳定系统,可以利用舱外气旋的旋转与飞轮的旋转来稳定舱体,使舱体保持不转,使舱体稳定,同时发电。它同时也可以让舱体旋转,使舱体内产生一个近似的引力,可以避免宇宙航行造成的失重苦恼。它可以彻底摆脱引力,可以在太空中实现超光速飞行,它的超光速并不是相对于它周围的场,而是相对于离它很远的场,相对于它周围的场它的运动速度其实很慢。它可以利用自身形成的场化解掉周围场对它的引力作用,可以与周围场的时间脱离,可以改变在飞碟内的生物的生物节律,可以大大延长生物的生命。它同时可以形成一个自己的磁场,可以利用自身的磁场与周围磁场的作用加快自身的运动,就像磁悬浮列车的原理一样,可以更加轻松的实现超光速运动。

本飞碟可以做大一点作为货物运输工具,它可以取代火车、轮船、汽车等,它们将来只用来运输一些超大型或低价值的货物,基本上没什么用了,小汽车的作用将变成现在的自行车的作用。它同时取代现有的所有类型的航空航天飞行器,包括火箭、飞机、飞船、空间站,可以很轻松的将卫星拿到太空中,也可以很轻松的将卫星从天上摘下来,也可以用它直接悬挂卫星,使卫星成为一个可以自由支配运动的卫星。它是一个全天候的飞行器,在十几级台风中照样起降,在大雾中也照样起降。飞行速度、飞行安全性更是现在的所有类型的飞机无法相比的。它飞行动作很灵活,可以做各种复杂的不可思议的飞行动作,它的所有飞行特征跟我们传说中的飞碟完全一样,它就是一个真正的 UFO。

公路、铁路、桥梁、水路、机场、港口等将不再重要,甚至变得毫无用处。它可以带来彻底的交通革命,带来人类社会的政治、经济、国界等一系列革命。它可以彻底改变人类的生活,让人类真正的飞起来,让人类彻底进入飞行时代,那将是一场空前的大变革。它半个小时内可以到达地球上任何一个地方,可以彻底改变人类在城市聚居的习惯,彻底改变人类的居住环境,彻底解决城市环境问题。使用前面提出的宇宙航行路线,人类可以短时间内轻松的飞出银河系,可以在短时间内飞到宇宙中的任何一个星系中去。可以找到很多适宜人类居住的星球,可以实现星系移民,可以轻松的往来于各大星系。那将是一场空前的物种革命,将彻底改变人类的定义,地球人将成为历史,新人类将诞生,人类的定义将成为宇宙人,地球的定义真正成为人类的摇篮。

以上两个发明都得益于对圆周运动的深入研究,相信随着对圆周运动的更深入研究,还会创造出更多更不可思议的新发明。

附图说明

图 1、本发明发动机一实施例结构示意图。

图中: 1、飞轮 2、点火燃料管 3、气体混合室 4、进气孔 5、进气管

具体实施方式

下面结合实施例附图对本发明作进一步说明。

如图所示,本发明所述的核动力发动机,其喷气气缸有多个,分布飞轮 1 周边上,喷气气缸喷气部位中心轴线与飞轮半径呈倾斜角度,喷气气缸的上端连接进气管 5,进气管 5 连通中间的气体混合室 3,气体混合室 3 中心有进气孔 4,对应进气孔 4 设置燃料喷嘴,进气孔 4 中心设置点火燃料管 2,其中,喷气气缸为涡流燃烧喷气气缸。

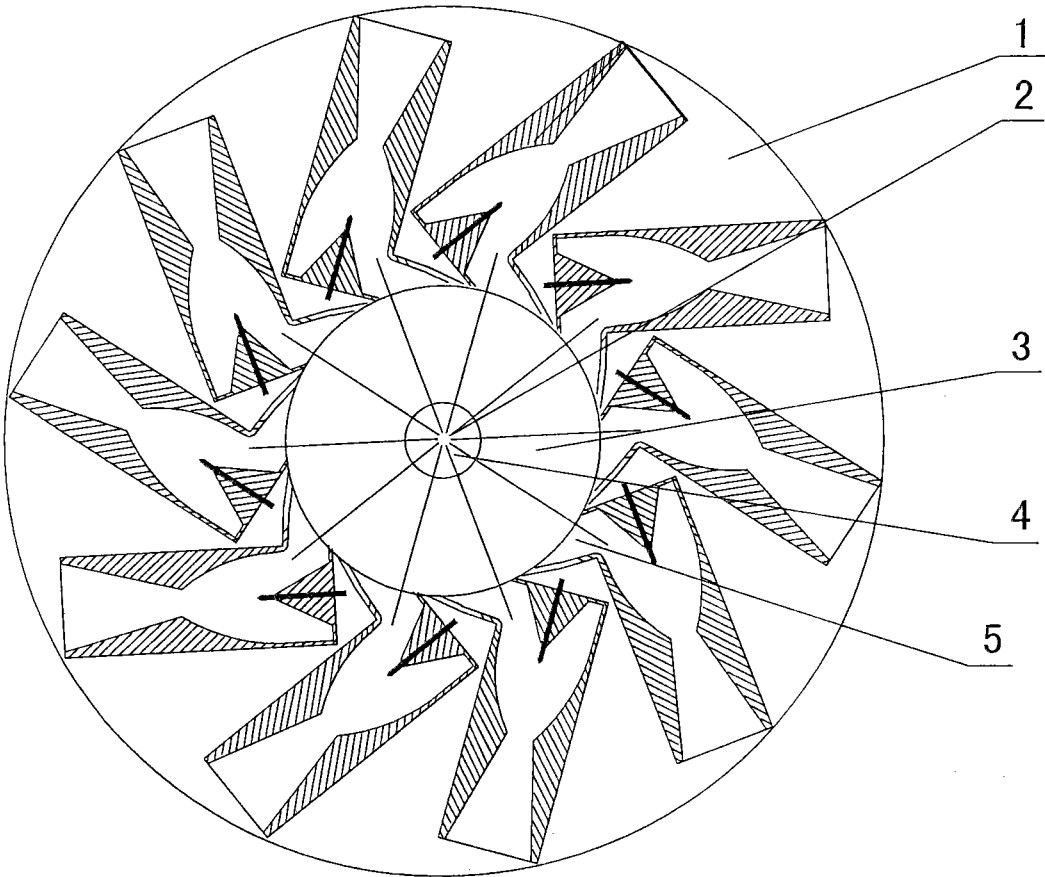


图 1